Système 110/150
Manuel de l'opérateur

Numéro de pièce AGA3663-FR
Rév. 1.61

© Copyright Topcon Precision Agriculture
Février 2011

Les droits d'auteur de ce manuel entier appartiennent à Topcon. Tous droits réservés. L'information contenue ici ne peut être utilisée, accédée, copiée, enregistrée, affichée, vendue, modifiée, publiée ou distribuée ou autrement reproduite sans l'autorisation écrite expresse de Topcon.

Pour l'utilisation avec la version de logiciel 2.05.40 et au-delà

Information sur la réglementation de communication

Déclaration de conformité FCC (États-Unis)

Cet équipement a été testé et trouvé conforme aux limites d'un appareil numérique de classe A conformément à la partie 15 de la règlementation FCC. L'utilisation de cet équipement dans une zone résidentielle risque de provoquer des interférences nuisibles. Dans ce cas, l'utilisateur doit corriger l'interférence à ses frais.

Déclaration de conformité FCC (Canada)

Cet appareil numérique de classe A satisfait à toutes les exigences de la règlementation canadienne au sujet des interférences.

Déclaration CE EMC (Communauté Européenne)

Avertissement : ceci est un produit de classe A. Dans un environnement domestique, le produit peut causer des interférences radio. Dans ce cas, l'utilisateur doit prendre les mesures nécessaires.

Déclaration EMC C (Australie et Nouvelle-Zélande)

Ce produit satisfait aux exigences applicables de la règlementation en Australie et en Nouvelle-Zélande.

Interférences de radio et de télévision

Cet équipement informatique génère, utilise et peut faire rayonner une énergie de radio-fréquence. Si le système n'est pas installé et utilisé correctement - c'est-à-dire, en stricte conformité avec les consignes TOPCON Precision Agriculture - il peut causer des interférences avec les communications radio.

Vous pouvez déterminer si votre système informatique cause des interférences en l'arrêtant. Si les interférences s'arrêtent, elles sont probablement dues à l'ordinateur ou à un des périphériques électroniques.

Si votre système informatique ne cause pas d'interférence à une radio ou à un autre appareil électronique, tenter de corriger l'interférence en adoptant une ou plusieurs des mesures suivantes :

- Faire tourner la radio d'antenne jusqu'à l'arrêt de l'interférence.
- Déplacer l'ordinateur de l'autre côté de la radio ou de l'autre appareil électronique.
- Déplacer l'ordinateur plus loin de la radio ou de l'autre appareil électronique.
- Connecter l'ordinateur à un circuit différent de celui de la radio ou de l'autre appareil électronique.

Au besoin, s'adresser à votre concessionnaire TOPCON Precision Agriculture le plus proche, pour obtenir de l'aide.

Important : les changements ou modifications apportés à ce produit qui ne seraient pas autorisés par TOPCON Precision Agriculture peuvent annuler la conformité EMC et remettre en cause votre utilisation du produit.

Ce produit a été testé pour sa conformité EMC dans les conditions qui incluent l'utilisation des périphériques TOPCON Precision Agriculture et les câbles blindés et connecteurs TOPCON Precision Agriculture entre les organes du système.

Il est important d'utiliser les périphériques TOPCON Precision Agriculture entre les organes du système pour réduire le risque de causer des d'interférences avec les radios et les autres appareils électroniques.

IMPORTANTE INFORMATION DE SÉCURITÉ

Il est très important de lire et de comprendre les consignes de ce chapitre pour éviter le risque de décès, de blessures et de dégâts au système.

Symboles d'alerte de sécurité

Les symboles d'alerte de sécurité ci-dessus signifient ATTENTION ! RESTER VIGILANT ! VOTRE SÉCURITÉ EST IMPLIQUÉE !

Observer les symboles d'alerte de sécurité du manuel et de signe de sécurité de la machine. Le symbole d'alerte de sécurité attire votre attention sur l'information qui concerne votre sécurité et celle des tiers.

Messages de sécurité

Les mots DANGER, AVERTISSEMENT ou ATTENTION sont utilisés avec les symboles d'alerte de sécurité. Apprendre à reconnaître ces alertes de sécurité et suivre les précautions recommandées ainsi que les pratiques de sécurité.

ATTENTION : indique une situation potentiellement dangereuse qui doit être évitée pour prévenir des BLESSURES MINEURES.

AVERTISSEMENT : indique une situation potentiellement dangereuse qui doit être évitée pour prévenir DES BLESSURES GRAVES OU LE DÉCÈS.

DANGER : indique une situation dangereuse imminente qui doit être évitée pour prévenir LE DÉCÈS OU DES BLESSURES TRÈS GRAVES.

Messages d'information

Le mot AVIS est utilisé principalement pour fournir une indication supplémentaire et des conseils d'utilisation ou d'entretien de cet équipement.

Information supplémentaire qui peut affecter le fonctionnement du système, sont rendement et les mesures

Signes de sécurité

AVERTISSEMENT : NI retirer NI masquer les signes de sécurité. Remplacer les signes de sécurité illisibles ou manquants. Des signes de rechange sont disponibles chez votre concessionnaire dans le cas de perte ou de dégâts.

Si une machine usagée a été achetée, vérifier si tous les signes de sécurité occupent l'emplacement correct et son lisibles. Remplacer les signes de sécurité illisibles ou manquants. Des signes de sécurité de rechange sont disponibles chez votre concessionnaire.

Un mot au chauffeur

Il est de VOTRE responsabilité de lire et de comprendre la section consacrée à la sécurité de ce manuel avant d'utiliser cette machine. Se rappeler que VOUS êtes la clé de la sécurité.

Les bonnes pratiques de sécurité vous protègent ainsi que les autres autour de vous. Étudier les caractéristiques dans ce manuel et en faire une part de votre travail pour le programme de sécurité.

Garder à l'esprit que cette section de sécurité est écrite uniquement pour ce type de machine. Appliquer toutes les précautions d'usage et adaptées et par-dessus tout RAPPELEZ-VOUS QUE LA SÉCURITÉ EST DE VOTRE RESPONSABILITÉ. VOUS POUVEZ ÉVITER DES GRAVES BLESSURES ET LE DÉCÈS.

AVERTISSEMENT : dans certaines des illustrations ou photos de ce manuel, des panneaux ou des protections peuvent avoir été déposés pour la clarté. Ne jamais utiliser la machine avec des panneaux ou protections déposés. En cas de dépose de panneaux ou de protections en vue d'une réparation, les panneaux et protections DOIVENT être replacés avant l'utilisation.

Les photos, illustrations et données de ce manuel étaient exactes au moment de la mise sous presse mais suite à des changements de production, votre système peut légèrement varier dans le détail. Le constructeur se réserve le droit de modifier le système selon les besoins sans préavis.

Préparation de l'utilisation

Lire ce manuel complètement et s'assurer d'en comprendre les commandes. Lire et comprendre le manuel de la machine avant d'utiliser ce système. Connaître les positions et fonctionnements de toutes les commandes avant d'utiliser votre machine. Vérifier toutes les commandes dans une zone sans personnes ni obstacles, avant de commencer le travail.

Tout équipement a ses limites. S'assurer de comprendre la vitesse, les freins, la direction, la stabilité et le chargement de votre machine avant de commencer.

AVERTISSEMENT : un chauffeur ne peut utiliser ni alcool ni drogues susceptibles d'affecter sa vigilance ou la coordination de ses mouvements. Un chauffeur doit prendre l'avis d'un médecin avant d'utiliser l'équipement après avoir absorbé des médicaments.

Votre machine doit posséder l'équipement correct exigé par la réglementation.

NOTICE

Ce manuel traite des pratiques générales de sécurité pour ce système. Il doit être conservé avec le système 150 lorsqu'il est déplacé sur une autre machine.

Déni de responsabilité

TPA décline toute responsabilité en cas d'endommagement des propriétés, de blessures ou de décès résultant d'une utilisation incorrecte ou d'un abus d'un de ses produits, incluant le système 150 et chacun de ses organes.

En outre, TPA décline toute responsabilité en cas d'utilisation de l'équipement TPA ou du signal GNSS à d'autres fins que celles prévues.

TPA ne peut garantir la précision, l'intégrité, la continuité ou la disponibilité du signal GNSS.

Il est de la responsabilité du chauffeur d'utiliser le bon sens et le discernement en matière de navigation lors de l'utilisation du système 150.

Le chauffeur doit s'assurer de ce que le commutateur de direction occupe la position d'arrêt (aucune diode n'est allumée) en permanence sauf en cas d'utilisation de la direction assistée à main libre avec le système 150.

Avant l'utilisation d'une machine équipée des produits du système 150, les pages suivantes contiennent des informations de sécurité spécifiques qui doivent être lues et suivies pendant l'utilisation.

Importante information de sécurité

La plupart des incidents qui impliquent l'utilisation du produit, sa maintenance et sa réparation sont dus à l'absence de respect des règles de sécurité de base.

Éviter un accident en reconnaissant les situations potentiellement dangereuses. Toujours rester attentif aux risques potentiels.

Le système peut être momentanément en panne si le satellite GNSS ou le signal de correction différentielle est perdu. Il est impératif que l'opérateur reste vigilant au sujet de la position de la machine et des circonstances de travail dans le champ.

Le système 150 est destiné à aider le chauffeur dans la direction de la machine. L'attention du chauffeur est requise en permanence.

Système 150 et organes

Il convient d'adhérer aux exigences de sécurité de base en utilisant le système 150 et ses organes. Les chauffeurs et le personnel concerné doivent être conseillés au sujet de la sécurité.

Sécurité électrique

Il convient d'adhérer aux informations de sécurité de base lors de l'utilisation du système 150 et de ses organes. Les chauffeurs et le personnel concerné doivent être informés au sujet de la sécurité.

AVERTISSEMENT : l'alimentation électrique mal connectée peut causer de graves blessures et des dégâts aux personnes et à l'équipement.

En travaillant sur les composants électriques, vous devez agir de la manière suivante :

- Avant tout soudage sur la machine, vérifier si la cosse négative de la batterie est débranchée.
- Vérifier si tous les câbles d'alimentation des composants du circuit sont connectés conformément à la polarité correcte telle qu'elle est marquée. Se reporter au manuel de l'opérateur de la machine pour l'information au sujet de la sécurité.

Zones d'utilisation

En utilisant le système 150 pour l'assistance de direction le long d'une ligne de référence définie, le chauffeur doit être sûr d'utiliser la machine dans les circonstances suivantes :

- À l'écart des personnes et des obstacles.
- À l'écart des lignes haute tension et autres obstructions aériennes. Rester vigilant au sujet des problèmes d'espacement avant d'activer le système 150.

- Sur les propriétés privées sans accès public.
- Dans les champs nettoyés.
- Hors de la voie publique et des chemins d'accès.

Commutateur de direction On/Off (marche/arrêt)

AVERTISSEMENT : le commutateur de direction doit occuper la position d'arrêt pour éviter un engagement accidentel de la direction assistée.

Désengagement

Le chauffeur doit désengager la direction assistée et assumer la commande manuelle de la machine en cas d'obstacle sur le trajet ou si la machine doit être dirigée à l'écart de la ligne de référence désirée.

L'utilisation de l'une des interventions manuelles suivantes désengage la direction assistée :

- Faire tourner le volant de quelques degrés.
- Appuyer sur le bouton de désengagement de la direction automatique sur la console.
- Déplacer le commutateur de direction en position d'arrêt si les actions décrites plus haut ne désengagent pas la direction assistée.

Responsabilités du chauffeur

- Le chauffeur doit rester complètement maître de la machine en permanence. Le système 150 aide les chauffeurs à guider une machine le long des lignes de référence définies.

- Le chauffeur doit rester attentif et conscient de l'environnement en permanence.

- L'alcool et les drogues peuvent affecter la vigilance et la coordination des mouvements du chauffeur. Un chauffeur ne peut utiliser la machine avec ou sans engagement du système 150 sous l'effet de l'alcool ou d'une drogue. Un chauffeur qui a absorbé des médicaments avec ou sans prescription exige un avis médical sur sa capacité d'utiliser l'équipement.

- Le chauffeur doit maintenir la distance correcte par rapport aux personnes, aux obstacles, aux bâtiments, aux lignes électriques et aux autres machines en utilisant la direction assistée.

- Avant de quitter la machine, le chauffeur doit désengager la direction assistée, tourner le commutateur de direction en position d'arrêt et retirer la clé du commutateur d'allumage.

Éviter les obstacles

Le système 150 ne peut détecter des obstacles tels que des personnes, du bétail ou tout autre type d'obstacle. Utiliser uniquement l'équipement en utilisant le système 150 dans une zone sans obstacle. Le chauffeur est le responsable ultime de l'utilisation sûre de cet équipement.

Utiliser une station de base de référence

AVERTISSEMENT : ne pas déplacer une station de référence pendant l'utilisation. Le déplacement d'une station de référence pendant le fonctionnement peut interférer avec la direction contrôlée d'un système utilisant la station de référence. Ceci peut causer des blessures et des dégâts aux propriétés.

Il convient d'adhérer aux précautions de base en utilisant une station de référence.

Les chauffeurs et le personnel concerné doivent être avisés des consignes de sécurité suivantes.

En travaillant avec la station de référence, respecter les consignes de sécurité suivantes.

- Ne pas ériger la station de référence sous des lignes électriques à haute tension ou à proximité de ces lignes.
- En utilisant la station de référence portable, le tripode doit être fixé convenablement.

Table des matières

1 Introduction 1-1

2 Utilisation de ce manuel 2-1

3 Concepts de base du système 110/150 3-1

4 Organes du kit du système 110/150 4-1
Console du système 110/150 4-1
Barre lumineuse 4-1
Faisceau d'alimentation / CAN 4-2
Faisceau de cartographie d'accrochage à distance 4-2
Faisceau GPS universel 4-3
Faisceau GPS spécifique de récepteur 4-3
Récepteur GPS 4-4
Monture et base RAM® 4-4

5 Paramétrage du système 110/150 5-1
Fixation de la console sur la cabine du tracteur 5-1
Configuration GPS 5-4
Accrochage à distance 5-6
Alimentation 5-7

6 Début d'utilisation 6-1
Aperçu des fonctions de l'écran principal 6-4
a. Écran Guidance (guidage) 6-5
Éléments de barre d'affichage 6-6
a1. L'écran principal 6-6
a2. Témoins de cartographie ON/OFF (marche/arrêt) 6-6
a3. Boutons de création de limite 6-8

a5. Zoom vers l'extérieur 6-10
a6. Zoom vers l'intérieur 6-10
a7. Changement de perspective de vision 6-11
a8. Écran Select Guidance Pattern (sélection de motif de guidage) 6-13
a9. Bouton Auto-Steering (direction automatique) 6-19
b. Écran Guidance Setup (paramétrage de guidage) 6-20
b1. Paramétrage de fin de rangée 6-21
b2. Paramétrage des unités et de l'heure 6-26
b3. Sélection de la langue 6-27
b4. Paramétrage d'équipement 6-28
b5. Paramétrage d'emplacement d'antenne GPS 6-31
b6. Écran de paramétrage de barre lumineuse 6-34
b7. Écran de paramétrage de détection de couverture 6-39
c. Écran de paramétrage GPS 6-41
Paramétrages des données pour des récepteurs GPS d'autres marques 6-42
c1. Écran de paramétrage entrée/sortie 6-43
c2. Écran d'information GPS 6-48
c3. Sélection du récepteur GPS 6-49
c4. Sélection du système de correction 6-50
c5. Compensation de déport GPS 6-52
c6. Mise à jour du logiciel AGI-3 6-54
d. Écran de paramétrage de tâche 6-55
d1 Création d'un rapport de couverture 6-56
d2 Accès à l'écran de sélection de tâche 6-56
d3 Effacement de la tâche en cours 6-56
d4 Accès à l'écran de sélection de limite 6-57
d5 Accès à l'écran saisie des notes 6-57
d6 Accès à l'écran de sélection de fichier de forme 6-57
e. Mémoire et diagnostics du système 6-58
Avertissements de mémoire 6-58
f. Mode jour ou nuit 6-60
g. Reprogrammation de la console 6-61
h. Fonctions supplémentaires de la console 6-61

Liste de contrôle de configuration 6-62

7 Création d'une limite 7-1
Procédure 7-1
Déport de limite 7-7
Rappel d'une limite 7-9

8 Lancement d'une nouvelle tâche 8-1
Procédure 8-1
Rappel d'une tâche 8-6
Création d'un rapport de couverture 8-9
Cartes appliquées 8-12

9 Utilisation des motifs de guidage 9-1
Courbes identiques 9-1
Courbes adaptatives (système 110) 9-5
Modes des courbes adaptatives (système 150) 9-10
Couverture déclenchée 9-10
Fin de rangée manuelle 9-13
Reconnaissance de virage en U 9-15
Lignes AB 9-17
Pivot 9-21
Rappel d'un motif de guidage 9-25
Utilisation de déplacement (Nudge) pour les pivots et les lignes AB 9-28
Écran d'options de déplacement (système 150) 9-29
Direction avec guidage 9-31

10 Sauvegarde et importation des fichiers à partir d'une clé USB 10-1
Copie sur clé USB 10-1
Importation des fichiers à partir d'une clé USB 10-3

11 Référence de démarrage rapide 11-1
Création d'une limite 11-1

Comment créer une limite en 5 étapes 11-1
Comment rappeler une limite en 3 étapes 11-1
Lancement d'une nouvelle tâche 11-2
Comment créer une carte de couverture en 5 étapes 11-2
Comment rappeler une carte de couverture en 3 étapes 11-2
Comment créer un rapport de couverture en 3 étapes 11-2
Échantillon de tâche 11-3

A Index des bouton A-1

B Liste des pièces détachées B-1

C Spécifications de produit C-1

D Schéma du tracteur D-1

E Information sur le nom de fichier E-1

F Utilisation d'une clé USB F-1

G Information GPS supplémentaire G-1

H Fonction Bravo Link H-1

I Fonctions avancées (lignes de référence optimales) I-1

J Liste des alarmes J-1

Index

Introduction

Figure 2-1. Console du système 110/150

Félicitations pour votre achat de votre console de système 110/150. Le système 110/150 est une console de guidage conçue et construite par Topcon Precision Agriculture pour vous aider dans vos activités agricoles.

Pour la clarté, le système 110/150 se rapporte aussi bien à la console du système 110 qu'à la console de système 150. Les systèmes 110 et 150 peuvent être utilisés pour le guidage manuel, cependant seule la configuration du système 150 permet la direction automatique.

Dans ce manuel de l'opérateur, vous trouverez des consignes sur la manière de paramétrer les connexions physiques de votre console et de configurer le logiciel en vue de son utilisation. L'interface par bouton est conçue pour être directe et intuitive, vous permettant un paramétrage rapide pour une utilisation immédiate.

Le système 110/150 est robuste et est conçu pour fonctionner dans des environnements exigeants. Le boîtier étanche à l'eau protège le système

110/150 de l'humidité et de la saleté, qui peuvent être une cause fréquente de problème pour la plupart des équipements électroniques dans le champ.

Tout en étant conçues pour être robustes, ces caractéristiques existent pour assurer la longévité de votre système 110/150 et servent uniquement à protéger votre console. Ne jamais dépasser les limites de votre console et toujours maintenir le système 110/150 à l'intérieur de ses paramètres de fonctionnement chaque fois que possible.

En utilisant le logiciel de guidage, vous serez capable de déterminer la couverture de votre champ de manière plus précise, que ce soit pour l'ensemencement, la pulvérisation, l'épandage ou la récolte. Ceci vous permet en tant qu'utilisateur de savoir précisément où vous conduisez votre véhicule et quelle surface est couverte.

En outre, plutôt qu'une simple connaissance de la superficie couverte, la capacité du système 110/150 de créer et sauvegarder des limites du champ signifie que vous êtes capable de déterminer la taille de la zone totale de votre champ avant même d'avoir commencé la couverture.

Après la couverture, vous êtes également capable de créer un rapport de couverture qui vous donne un résumé de votre tâche. Cette information inclut la superficie couverte, la superficie totale de votre champ (si vous avez créé une limite), le temps consacré à la cartographie du champ, le temps total passé sur le champ ainsi que la date de début et de fin de votre tâche.

Avec le système 110/150, vous avez l'opportunité de surpasser la concurrence et d'améliorer votre activité agricole aujourd'hui et demain.

Utilisation de ce manuel

Les chapitres suivants de ce manuel vous aident à paramétrer et à comprendre les caractéristiques de votre système 110/150 :

- Le chapitre 3 consacré aux concepts de base du système 110/150 donne un aperçu du fonctionnement du système 110/150.
- Le chapitre 4 consacré aux organes du kit du système 110/150 explique brièvement le fonctionnement de chaque organe du kit du système 110/150.
- Le chapitre 5 consacré au paramétrage du système 110/150 explique comment paramétrer les connexions physiques du système 110/150 avant sa mise en marche.
- Le chapitre 6 consacré au démarrage vous explique comment mettre en marche le système 110/150 et donne un aperçu des boutons et fonctions utilisés avec le système 110/150.
- Le chapitre 7 consacré à la création d'une limite, explique comment créer et sauvegarder un fichier de limite. La limite de votre champ est sauvegardée et peut être réutilisée pour différentes tâches d'application.
- Le chapitre 8 consacré au lancement d'une nouvelle tâche d'application explique comment créer et sauvegarder un fichier de tâche d'application. Ceci s'effectue habituellement après qu'une limite a été chargée et que vous désirez lancer une nouvelle tâche d'application. Ce fichier enregistre votre information d'application de champ, affichant la zone qui a été couverte par votre véhicule dans un champ donné.
- Le chapitre 9 consacré à l'utilisation des motifs de guidage montre comment appliquer des motifs de guidage pour pouvoir cartographier votre champ de manière plus précise.
- Le chapitre 10 est consacré à la sauvegarde et à l'importation des fichiers depuis une clé USB. Il explique comment sauvegarder vos fichiers sur une clé USB et les importer ensuite en retour sur votre console en cas de besoin.

- Le chapitre 11 consacré à la référence de démarrage rapide fournit des consignes de démarrage rapide de création d'une limite et de lancement d'une nouvelle tâche de couverture.
- L'annexe A, consacrée à l'index des boutons, fournit un index de toutes les icônes utilisées dans la console pour votre référence. Ce chapitre explique également comment utiliser les boutons de l'écran alphanumérique pour saisir les lettres et les chiffres.
- L'annexe B, consacrée à la liste des pièces de rechange, énumère les articles du kit que vous avez acheté.
- L'annexe C consacrée aux spécifications de produit, affiche les caractéristiques électriques, physiques et environnementales du système 110/150. Les dimensions de la console sont également mentionnées.
- L'annexe D, Schéma du tracteur, contient une image du tracteur qui est utilisée à titre de référence pour la prise des mesures nécessaires au fonctionnement du logiciel.
- L'annexe E d'information sur le nom de fichier donne un aperçu des différents types de fichiers utilisés pendant le fonctionnement du système 110/150.
- L'annexe F d'utilisation de la clé USB explique comment introduire et retirer correctement une clé USB de la console du système 110/150.
- L'annexe G d'information GPS supplémentaire fournit une information GPS additionnelle qui n'est pas couverte dans la section de paramétrage du GPS.
- L'annexe H consacrée à la fonction Bravo Link explique comment activer Bravo Link pour l'utilisation avec la console du système 110/150.
- L'annexe I consacrée aux fonctions avancées (lignes optimales) explique comment activer et utiliser les lignes optimales avec la console du système 110/150.
- L'annexe J, consacrée aux listes d'alarmes, énumère les alarmes disponibles sur la console et décrit brièvement leurs fonctions.

Concepts de base du système 110/150

Le système 110/150 est une console de guidage indépendante installée pour aider les utilisateurs dans le guidage de leur véhicule dans un champ. Il est fixé à l'intérieur de la cabine du véhicule et fournit un guidage virtuel que l'utilisateur peut suivre pour une couverture plus précise d'un champ donné.

GPS

Le système 110/150 est compatible avec les récepteurs GPS et DGPS. Il est précis à partir du GPS de niveau d'entrée jusqu'au DGPS de gyrophare marin libre à l'air et WAAS (là où il est disponible) et les systèmes d'abonnement incluant OmniSTAR®, VBS et HP), à Real-time Kinetic (RTK), systèmes radio offrant une plage de précision de positionnement pour toutes les applications.

Guidage

En utilisant le GPS, le système 110/150 est capable d'identifier les coordonnées précises de l'antenne GPS fixée au véhicule. De cette manière, le système 110/150 est capable de générer une carte virtuelle de votre emplacement actuel et de placer une représentation de votre véhicule sur cette carte.

L'emplacement géographique de votre véhicule sur la carte est en corrélation avec l'emplacement géographique de votre véhicule dans la réalité. C'est de cette manière que vous êtes capable de cartographier les limites et la couverture de votre champ en le traversant, étant donné que le GPS est capable de suivre précisément la zone parcourue.

Cartographie de limite

Avec la cartographie de limite, vous pouvez créer une silhouette de votre champ que vous pouvez ensuite réutiliser pour toute tâche d'application effectuée sur ce champ.

Les avantages du système incluent la capacité de connaître les dimensions exactes de votre champ avant d'y travailler et d'être capable de planifier votre itinéraire de couverture au préalable.

Cartographie de couverture (cartographie d'application)

Après la connaissance de l'espace précis de votre champ au moyen de la cartographie de limite, la cartographie de couverture peut à présent être utilisée pour suivre la zone couverte par votre véhicule. Les avantages de ce système incluent la capacité d'identifier les zones manquées de manière à couvrir à nouveau cette zone.

Alternativement, le système vous aide également à identifier les zones de chevauchement de manière à planifier un trajet futur afin de réduire le gaspillage de produit et une application excessive de produit dans une zone donnée.

Organes du kit du système 110/150

Ce chapitre décrit le contenu de votre kit de système 110/150.

Console du système 110/150

Figure 4-1. Console du système 110/150

Le système 110/150 est la console principale à laquelle tout est relié.

Barre lumineuse

La barre lumineuse se trouve dans le haut de la console du système 110/150.

Faisceau d'alimentation/CAN

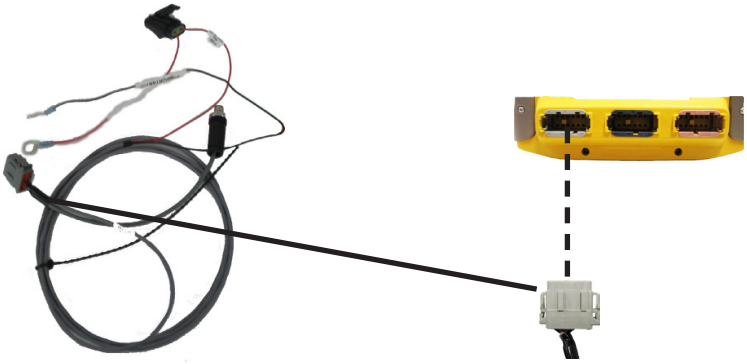


Figure 4-2. Faisceau d'alimentation/CAN

Le faisceau d'alimentation/CAN fournit l'alimentation à la console du système 110/150 et est connecté directement à la batterie. Le connecteur gris est branché dans le port gris derrière la console du système 110/150 (figure 4-2).

Faisceau de cartographie d'accrochage à distance

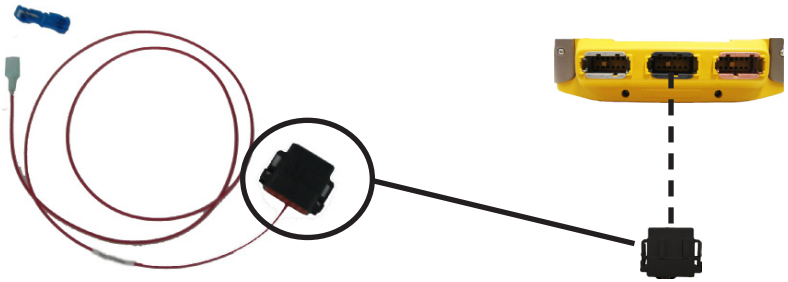


Figure 4-3. Faisceau de cartographie d'accrochage à distance

Ce faisceau doit être utilisé pour lancer et arrêter à distance la carte de couverture. Ceci fonctionne en appliquant une tension positive au faisceau pour lancer la cartographie et en coupant la tension pour arrêter la cartographie. Le connecteur noir se branche dans le port noir derrière la console du système 110/150 (figure 4-3).

Faisceau GPS universel

Figure 4-4. Faisceau GPS universel

Ce faisceau est utilisé pour permettre la transmission des données entre le système 110/150 et un GPS qui possède une connexion DB9 et est capable de fournir l'alimentation via une connexion étanche à 2 broches. Le connecteur rouge se branche dans l'orifice rose, derrière la console du système 110/150 (figure 4-4).

Faisceau GPS spécifique de récepteur

Figure 4-5. Faisceaux GPS spécifiques de récepteur

Les faisceaux GPS spécifiques de récepteur se connectent directement entre l'orifice rose à 12 broches et le récepteur GPS. Ce faisceau varie en fonction du récepteur GPS connecté. Le faisceau fournit une tension de 12 V aux données GPS et NMEA au système 110/150 (figure 4-5).

Récepteur GPS

Figure 4-6. Récepteurs GPS

Les profils de récepteur GPS qui peuvent être sélectionnés dans le système 110/150 incluent les récepteurs AGI-3, SGR-1, AGE-1 et AGE-2. Le système 110/150 est compatible avec des récepteurs GPS d'autres marques, cependant il est recommandé d'utiliser les récepteurs GPS énumérés chaque fois que possible pour obtenir le plus haut degré de rendement de guidage et de précision de direction.

GPS spécifiques de récepteur RAM®

Figure 4-7. Bras de monture RAM® et base de monture RAM®

La monture RAM® est utilisée pour fixer le système 110/150 dans la cabine de tracteur.

Paramétrage du système 110/150

Ce chapitre explique comment paramétrer les connexions physiques du système 110/150.

Fixation de la console sur la cabine du tracteur

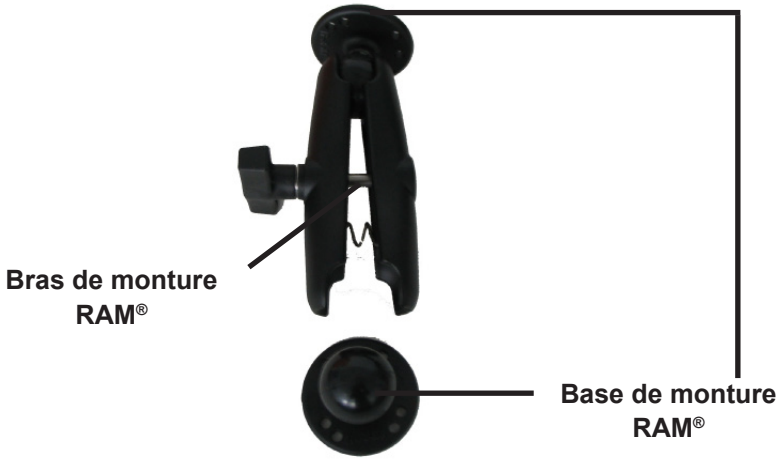


Figure 5-1. Bras de monture RAM® et base de monture RAM®

1. Localiser l'organe de monture RAM® (Figure 5-1) du kit.

2. Faire tourner légèrement la manivelle dans le sens inverse des aiguilles d'une montre pour dégager la monture à bille du côté ressort.

Figure 5-2. Vue arrière du système 110/150

3. Placer la console du système 110/150 avec la face vers le bas, sur un linge propre pour éviter les rayures et les salissures sur l'écran.

4. Aligner les 3 trous de la monture à bille sur les 3 boulons derrière le système 110/150 (figure 5-2).

5. En utilisant une clé Allen de 3 mm fixer la monture à bille à l'arrière du système 110/150 (figure 5-3).

Figure 5-3. Monture à bille fixée à l'arrière du système 110/150

6. Dans une position facilement accessible depuis le siège du conducteur, mais sans occulter votre vision pendant la conduite, monter la monture RAM®.

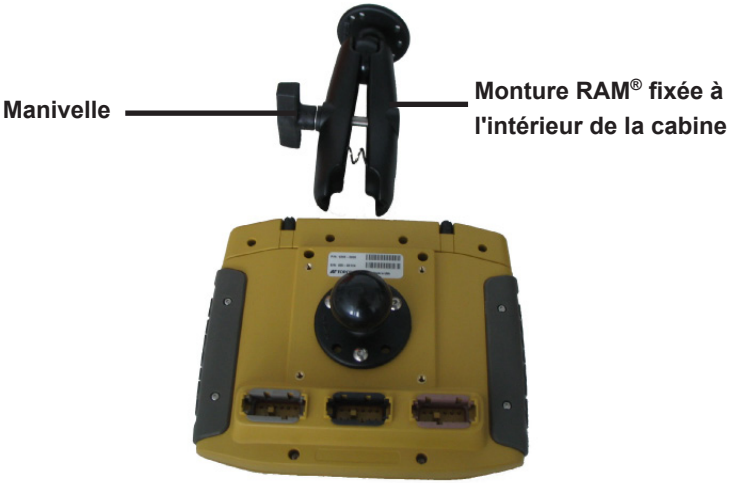


Figure 5-4. Fixer le système 110/150 à la monture RAM®

7. Avec les deux montures en place, fixer le système 110/150 à l'intérieur de la cabine du tracteur en utilisant la monture RAM®. Faire tourner la manivelle (figure 5-4) dans le sens des aiguilles d'une montre pour serrer la connexion entre la monture à bille sur le système 110/150 et la monture RAM®.

Configuration de GPS

Figure 5-5. Récepteurs GPS

Ce chapitre varie en fonction du récepteur GPS utilisé et vous devez vous reporter à votre manuel d'installation spécifique pour des consignes plus spécifiques.

Pour les récepteurs GPS qui peuvent être sélectionnés dans le logiciel du système 110/150, vous disposez d'un faisceau spécifique GPS qui se connecte au récepteur GPS de la console du système 110/150. Ce faisceau prend en charge l'alimentation et la transmission des données entre la console et le récepteur.

Les unités GPS d'autres marques possèdent des connexions DB9 et des sources d'alimentation alternatives. Utiliser le faisceau GPS universel. Ce faisceau permet la fixation au connecteur Deutsch du système 110/150 et au connecteur GPS DB9. Il existe aussi une alimentation commutée fournie par la console pour permettre d'activer et de désactiver un GPS d'une autre marque lorsque le système 110/150 est commuté en fonction.

AVERTISSEMENT

Les faisceaux doivent être fixés correctement à l'écart des organes chauds et mobiles de la machine. Un placement incorrect peut entraîner des dégâts permanents sur le faisceau et empêcher le système de fonctionner.

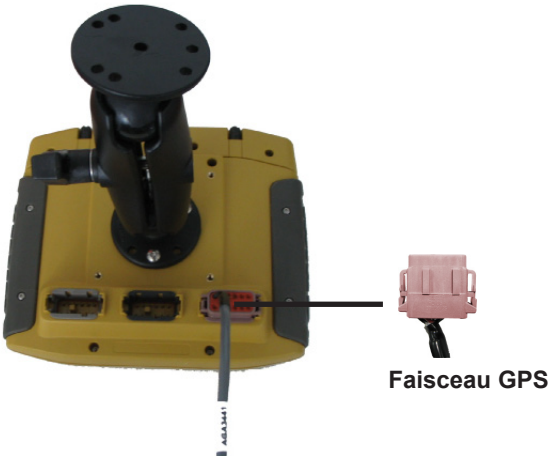


Figure 5-6. Raccorder le faisceau GPS au port de connexion à code couleur

Tous les faisceaux de récepteur GPS pour ce système se connectent à la console de la même manière, en utilisant une connexion Deutsch (figure 5-6). Connecter ceci à l'orifice codé par teinte sur le système 110/150 pour achever l'installation du GPS.

NOTICE *AVIS*

Il existe une seule manière de brancher les connecteurs dans le port. En cas d'exécution correcte, les connecteurs s'emboîtent et le côté s'agrafe avec un déclic.

Accrochage à distance

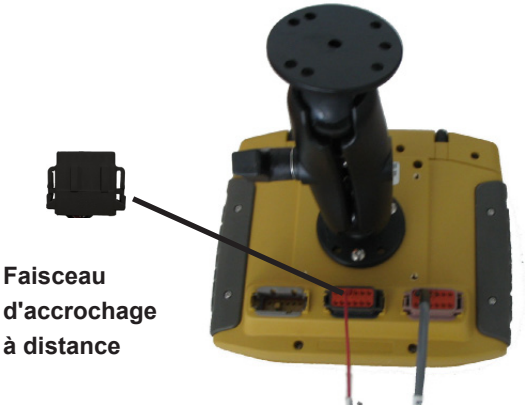


Figure 5-7. Raccorder le faisceau d'accrochage à distance au port de connexion à code couleur

1. Connecter le faisceau d'accrochage à distance à l'orifice central (figure 5-7). Ce faisceau permet à la cartographie de guidage d'être activée à distance.

   Un connecteur électrique emboîtable est fourni dans le kit.

2. Localiser une source d'alimentation d'entrée positive depuis le contrôleur qui est utilisé et connecter le connecteur qui s'emboîte.

3. Connecter le connecteur à lame femelle desserrée au faisceau d'accrochage à distance du connecteur à emboîter.

AVERTISSEMENT

Il doit exister une tension positive à travers le fil d'applicateur lorsque l'interrupteur maître est en position de marche et une tension nulle lorsque l'interrupteur maître est en position d'arrêt.

Alimentation

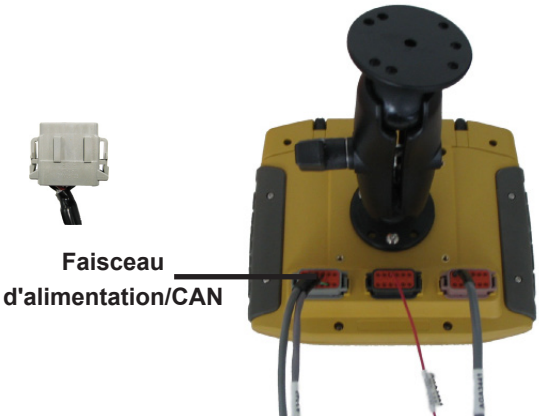


Figure 5-8. Raccorder le faisceau d'alimentation/CAN au port de connexion à code couleur

1. Brancher le connecteur Deutsch de faisceau d'alimentation/CAN au port du côté gauche (figure 5-8). Ce faisceau fournit une tension positive au système 110/150.

2. Connecter les fils conducteurs à l'autre extrémité du faisceau directement à une batterie. Les fils conducteurs rouges doivent être connectés à la borne positive et les fils conducteurs noirs doivent être connectés à la borne négative.

AVERTISSEMENT

La tension nominale de la console est de 9-32VDC. Ne pas fixer les fils conducteurs à quoi que ce soit hors de cette tension. Les bornes doivent être connectées comme indiqué dans les consignes, étant donné que l'inversion de polarité peut endommager la console.

Remarques :

Début d'utilisation

Ce chapitre explique comment mettre en marche le système 110/150 et explique les fonctions des boutons de l'écran ***Working*** (travail).

Figure 6-1. Vue avant du système 110/150

1. Le système 110/150 doit être connecté à une source d'alimentation électrique.

2. Maintenir enfoncé le bouton d'alimentation (pendant 1 seconde environ) pour mettre en marche la console du système 110/150.

La diode verte au milieu du bouton doit s'allumer pour indiquer que le système 110/150 est alimenté et que la séquence de démarrage doit commencer.

3. Un écran ***Warning (avertissement)*** (Figure 6-2) s'affiche, avec le déni de responsabilité sur le produit.
4. **Lire complètement le déni de responsabilité avant de poursuivre.**
5. Sélectionner le bouton avec flèche vers le bas pour faire défiler l'écran vers le bas.

AVERTISSEMENT

Cette console Topcon Precision Agriculture et le logiciel (système) commandent le guidage. Le système peut être utilisé pour une assistance pendant l'ensemencement, la pulvérisation, l'épandage et la fumure (applications).

IMPORTANT : vous devez lire et suivre les manuels concernés du système et avoir reçu la formation adéquate. Si le système est utilisé incorrectement il ne fournit pas de guidage correct et n'applique pas les applications conformément à vos exigences. Ceci peut entraîner des dégâts à la propriété et à l'équipement, de graves blessures aux personnes, des rendements médiocres et/ou des dégâts à la récolte ainsi que des pannes.

Vous êtes responsable de la saisie précise de l'information exigée par le système pour appliquer les applications à vos exigences (y compris les unités de mesure métrique ou anglo-saxonne, les dimensions du véhicule, le taux d'application et la vitesse du véhicule). Vous êtes responsable de l'étalonnage du système et d'assurer que les applications sont appliquées conformément aux exigences spécifiques (incluant le vent, la température et l'humidité, la dilution et les périodes de rétention).

Ces consignes doivent être respectées pour un fonctionnement correct du système. Vérifier en permanence le fonctionnement du système.

En sélectionnant le bouton YES (oui), vous acceptez les conditions suivantes :

- **Vous avez lu ce qui précède, avez bénéficié de la formation adéquate et avez lu le manuel du système.**
- **Vous acceptez le contrôle et la responsabilité de l'utilisation du système.**

Figure 6-2. Écran Warning (avertissement)

6. Sélectionner **YES (oui)** si vous avez lu le déni de responsabilité et que vous acceptez les conditions d'utilisations.

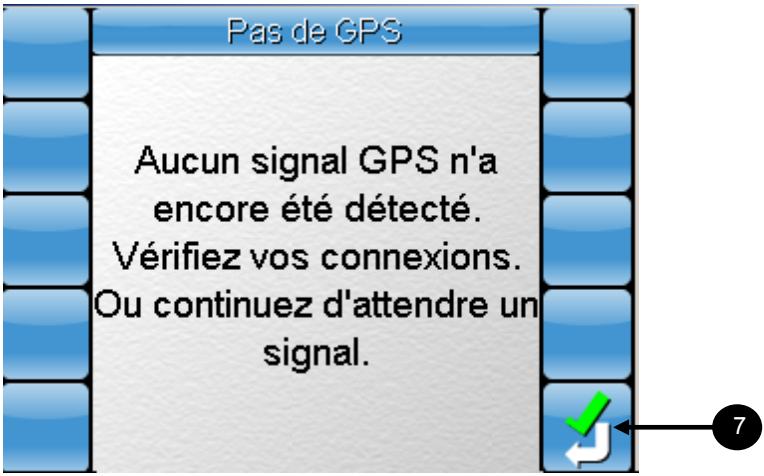


Figure 6-3. Avis au sujet de l'absence de détection d'un signal GPS

Si un signal GPS n'est pas détecté, l'écran de la figure 6-3 s'affiche Si une antenne GPS est connectée et si cet écran s'affiche, vérifier si tout le faisceau de câblage est correct et se reporter aux paramétrages GPS de la page 6-41 pour vérifier si le GPS capte.

7. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Working (travail).***

NOTICE *AVIS*

La sélection du bouton d'acceptation permet d'accéder à l'écran de travail du système 110/150. Cependant, le guidage n'est activé qu'après la détection d'un signal GPS.

NOTICE *AVIS*

L'horloge de la console doit être paramétrée la première fois que le système 110/150 est activé avec un signal GPS. L'horloge ne doit être réinitialisée que si le système 110/150 est déplacé dans un autre fuseau horaire. Se reporter à la page 6-26 pour les consignes de réglage de l'horloge.

Aperçu des fonctions de l'écran principal

Figure 6-4. Écran de travail principal du système 110/150

Étiquette		Description
a1.		Accès à l'information de la console
a		Accès à l'écran Guidance (guidage)
b		Accès à l'écran Guidance Setup (paramétrage de guidage)
c		Accès à l'écran GPS Settings (paramétrages GPS)
d		Accès à l'écran Job Setup (paramétrage de tâche)
e		Accès à l'écran System Memory and Diagnostics (mémoire de système et diagnostics)
f		Mode diurne ou nocturne
g		Reprogrammation de la console
h		Fonctions supplémentaires de console
i		Accès à l'écran Boom Leveller Options (options de mise à niveau de flèche) (non affiché lorsque la fonction n'est pas activée)

a. Écran Guidance (guidage)

Ce chapitre présente les caractéristiques de l'écran ***Guidance (guidage)***. Sélectionner (figure 6-4) pour accéder à l'écran ***Guidance (guidage)*** (figure 6-5).

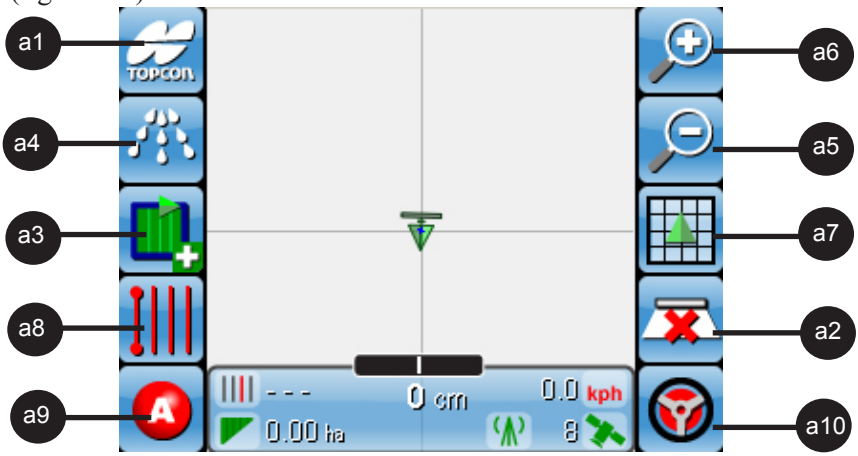
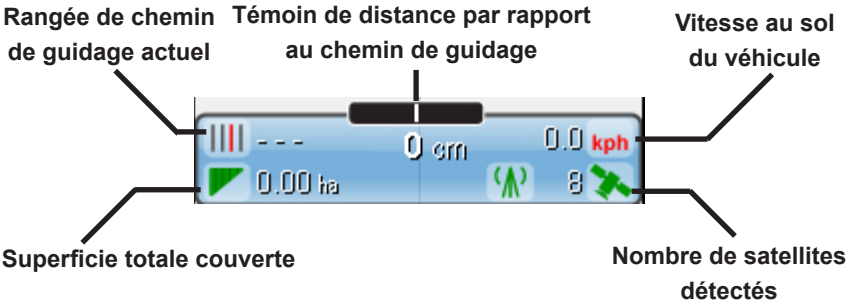


Figure 6-5. Écran Guidance guidage avec fonctions de pulvérisateur et de direction automatique activées

Étiquette				Description
a1				Renvoie à l'écran Main (principal)
a4				Accède à l'écran Sprayer Setup (paramétrage de pulvérisateur) (inaccessible lorsque la fonction n'est pas activée)
a3				Enregistrer/interrompre/achever/créer une limite
a8				Accède à l'écran Select Guidance Pattern (sélection de motif de guidage)
a9				Options de guidage pour le motif de guidage sélectionné
a6				Zoom vers l'intérieur pour une vue plus précise de la carte de couverture
a5				Zoom vers l'extérieur pour une vue agrandie de la carte de couverture
a7				Modifie la perspective de vision
a2				Indique si la cartographie est en marche ou arrêtée
a10				Boutons Auto-Steering (direction automatique) (grisés lorsque la fonction n'est pas activée)

Éléments de barre d'affichage



La barre d'affichage vous permet de surveiller un nombre limité d'éléments en utilisant la console.

a1. Écran principal

Sélectionner pour retourner à ***l'écran principal.*** L'écran (figure 6-4 sur la page 6-4) est celui où vous pouvez accéder à tous les paramétrages principaux de la console du système 110/150.

a2. Témoins de cartographie ON/OFF (marche/arrêt)

Ce bouton change en fonction de l'option sélectionnée de carte de couverture. Ceci est configuré à l'écran ***Coverage Sense Setup (paramétrage de détection de couverture)***, page 6-31.

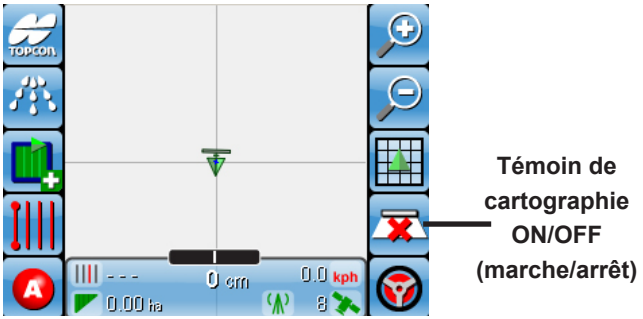


Figure 6-6. Écran Guidance (guidage)

La cartographie de couverture peut être paramétrée pour la couverture manuelle ou la couverture commutée.

Si **MANUAL (manuel)** est sélectionné, l'écran s'affiche comme ici.

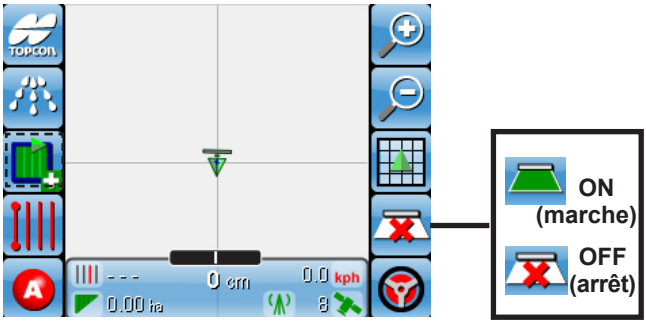


Figure 6-7. L'écran Guidance (guidage) avec MANUAL Coverage Mapping (cartographie de couverture manuelle)

L'icône de tracteur s'affiche et peut être sélectionnée pour mettre en marche ou arrêter la cartographie.

Si **SWITCHED (commuté)** est sélectionné, l'écran de la figure 6-8 s'affiche.

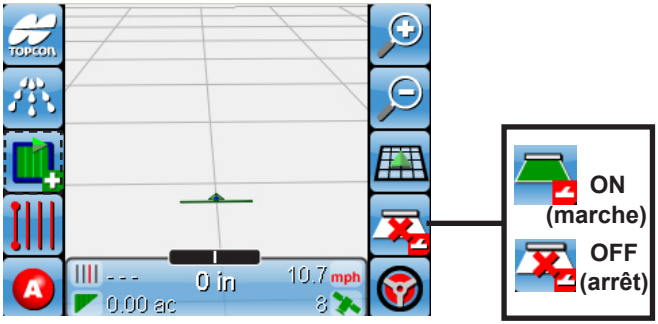


Figure 6-8. Écran Guidance (guidage) avec SWITCHED coverage mapping (cartographie de couverture commutée)

L'icône de tracteur avec un interrupteur s'affiche et devient ON (marche) lorsqu'une tension positive est détectée au capteur de l'interrupteur. La tension peut provenir des sources d'un interrupteur manuel dans la cabine ou d'un capteur détecté lorsqu'une section de pulvérisateur est mise en marche.

a3. Boutons de création de limite

Une fois qu'un nouveau fichier de limite a été créé en sélectionnant , le bouton change à différentes étapes du processus de création de limite. La nature de ces boutons et les circonstances de leur utilisation sont expliquées au chapitre suivant.

Figure 6-9. Boundary Mapping OFF (cartographie de limite arrêtée)

Sélectionner pour lancer l'enregistrement de limite. Après la sélection de ce bouton, vous êtes censé commencer la conduite le long de votre limite de champ.

Figure 6-10. Boundary Mapping ON (cartographie de limite en marche)

Sélectionner pour interrompre l'enregistrement de limite. Il est conseillé d'arrêter votre véhicule avant la sélection de ce bouton. Ceci permet d'éviter des écarts apparaissant dans la carte de limite à votre écran.

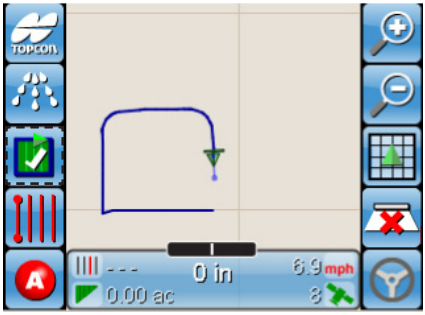


Figure 6-11. Close Boundary End points (proximité de points d'extrémité de limite)

Cette icône s'affiche lorsque vous vous trouvez à 50 mètres du point de départ. La sélection trace une ligne droite entre vos points d'extrémité pour achever votre limite. Alternativement, vous pouvez conduire votre véhicule jusqu'à 5 mètres du point de départ et la limite se forme automatiquement.

NOTICE *AVIS*

Le périmètre de limite doit dépasser 100 mètres avant d'être fermé.

Figure 6-12. Création d'un nouveau fichier de limite

Sélectionner si vous avez achevé votre limite et que vous désirez créer un nouveau fichier de limite. Ce bouton enregistre votre limite affichée actuellement et crée un nouveau fichier vide de limite qui vous permet de créer immédiatement votre limite suivante de champ.

a5. Zoom vers l'extérieur

Figure 6-13. Vue en hauteur avec zoom vers l'extérieur

Ce bouton concerne un zoom vers l'extérieur de l'écran ***Guidance (guidage).*** Le zoom vers l'extérieur vous aide à obtenir une vue plus large de votre carte pendant que vous la dessinez sur votre écran ***Guidance (guidage).***

a6. Zoom vers l'intérieur

Figure 6-14. Vue en hauteur avec zoom vers l'intérieur

Ce bouton sert au zoom dans l'écran ***Guidance (guidage).*** En zoomant vous obtenez une vue plus précise de votre carte pendant que vous la dessinez sur votre écran ***Guidance (guidage).***

a7. Changement de la perspective de vision

Il existe 3 vues principales que vous pouvez sélectionner et il existe une vue en hauteur, avec le nord vers le haut et en perspective.

Vue en hauteur

Figure 6-15. Vue en hauteur

Ceci vous donne une vue du haut vers le bas de votre véhicule et de la carte.

Nord en haut

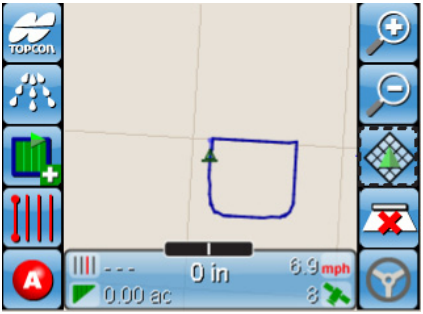


Figure 6-16. Vue avec nord en haut

La vue avec le nord en haut est similaire à la vue en hauteur, sauf que votre véhicule est toujours dirigé vers le nord par rapport à l'écran.

Perspective

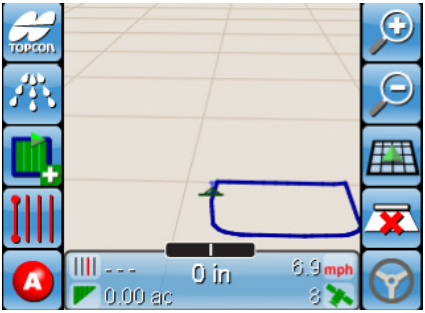


Figure 6-17. Vue en perspective

La vue en perspective vous permet de voir votre carte virtuelle comme si vous examiniez votre chemin depuis l'arrière du véhicule

a8. Écran Select Guidance Pattern (sélection de motif de guidage)

Sélectionner pour accéder à ***l'écran Select Guidance Pattern (sélection de motif de guidage).***

Cet écran vous permet de sélectionner un motif de guidage pour contribuer au guidage de votre véhicule pendant que vous traversez un champ donné.

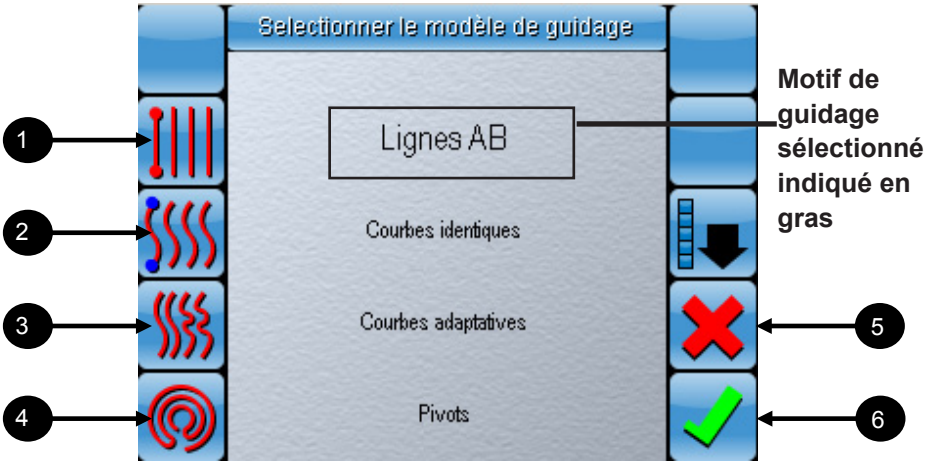


Figure 6-18. Écran Select Guidance Pattern (sélection de motif de guidage)

1. Sélectionner pour sélectionner le motif de guidage de lignes AB.
2. Sélectionner pour sélectionner le motif de guidage de courbes identiques.
3. Sélectionner pour sélectionner le motif de guidage de courbes adaptatives.
4. Sélectionner pour sélectionner le motif de guidage de pivots.
5. Sélectionner pour annuler la sélection et retourner ***à l'écran Guidance (guidage).***
6. Sélectionner pour accepter la sélection. En cas d'acceptation, un écran similaire à celui illustré à la figure 6-18

s'affiche. Cet écran s'affiche lorsqu'un motif de guidage est accepté. Ici vous pouvez sauvegarder, modifier, effacer ou importer un fichier de motif de guidage.

Figure 6-19. Écran File Selection (sélection de fichier)

7. Sélectionner pour créer un nouveau fichier de motif de guidage. Ceci est généralement utilisé lors de la création d'une limite ou après la création d'une limite.
8. Sélectionner un fichier et sélectionner pour renommer un fichier existant.
9. Sélectionner un fichier et sélectionner pour effacer un fichier existant.
10. Sélectionner pour charger un fichier à partir d'une clé USB. Lorsque cette option est sélectionnée, un autre écran de sélection de fichier similaire à celui mentionné plus haut s'affiche. Sélectionner un fichier et sélectionner le bouton avec flèche verte pour importer le fichier sélectionné ***à l'écran File Selection (sélection de fichier)*** (figure 6-19).
11. Sélectionner pour localiser uniquement des motifs de guidage de ligne AB avec coordonnées GPS dans les 2 km de votre emplacement GPS actuel. **Find (trouver)** s'utilise uniquement pour localiser des motifs de guidage de ligne AB.
12. Sélectionner les boutons avec flèche vers le haut et le bas pour sélectionner un fichier.

13. Remarque - ce bouton s'affiche uniquement lorsque les lignes AB sont sélectionnées comme motif de guidage. La sélection affiche un autre écran qui vous permet de saisir manuellement les coordonnées de longitude et de latitude pour A et B (se reporter à la page 6-16).
14. Sélectionner pour annuler la sélection et retourner à l'écran ***Guidance Pattern Selection (sélection de motif de guidage).***
15. Sélectionner pour accepter la sélection et retourner à l'écran ***Guidance Pattern Selection (sélection de motif de guidage).***

Sauvegarde de motifs de guidage en vue d'une utilisation future

Les lignes AB, les pivots, les courbes identiques et les courbes adaptatives peuvent être paramétrés et sauvegardés pour l'utilisation dans des champs spécifiques. Ces lignes peuvent ensuite être rappelées dans l'avenir en effectuant une autre tâche d'application dans le même champ.

La création et la sauvegarde de ces lignes sont possibles UNIQUEMENT lorsque le véhicule se trouve dans le champ et qu'un fichier de limite ou de tâche a été créé. La seule exception consiste dans la saisie manuelle des coordonnées de point A et B.

Lignes AB

La création d'une ligne AB est possible de deux manières. Vous pouvez sélectionner un point A et un point B pendant que vous êtes sur le champ et que votre GPS est actif ou vous pouvez saisir les coordonnées des points A et B manuellement. Ceci s'obtient en créant un nouveau fichier de ligne AB et en sélectionnant l'élément 13 de la figure 6-19. Un écran similaire à celui illustré dans la figure 6-20 peut également s'afficher.

Suivre les consignes de la page 6-16 pour saisir manuellement les coordonnées de point A et B.

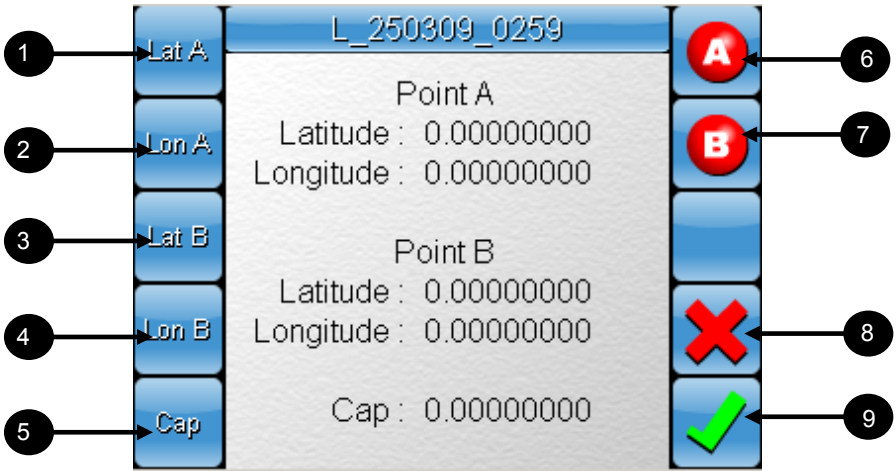


Figure 6-20. Paramétrage manuel à l'écran des points AB

1. Sélectionner et saisir les coordonnées pour la latitude du point A.
2. Sélectionner et saisir les coordonnées pour la longitude du point A.
3. Sélectionner et saisir les coordonnées pour la latitude du point B.
4. Sélectionner et saisir les coordonnées pour la longitude du point B.
5. Plutôt que de saisir les coordonnées pour le point B, vous pouvez sélectionner l'altitude en degrés après la sélection du point A.
6. Sélectionner A pour placer le premier point de la ligne parallèle horizontale.
7. Sélectionner B pour placer le second point.
8. Retourner à l'écran ***Select Guidance Pattern (sélection du motif de guidage)*** sans effectuer aucun changement.
9. Sauvegarder les changements et retourner à l'écran ***Guidance (guidage).***

Se reporter à la page 9-17 pour plus d'information sur la création et la sauvegarde des lignes AB.

Courbes identiques et courbes adaptatives

Pour la console du système 110/150, il existe deux options de courbe. Ces options sont les courbes identiques et les courbes adaptatives. Les différences entre les deux options de courbe sont expliquées ici.

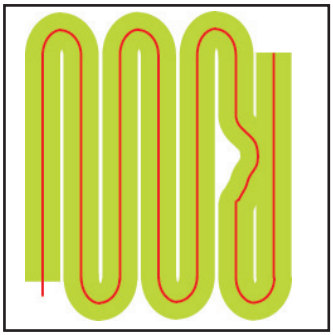


Figure 6-21. Courbes identiques

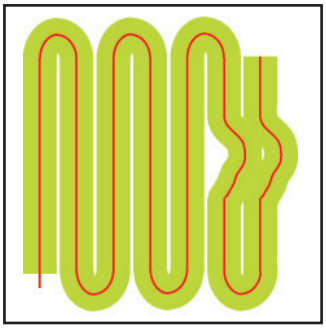


Figure 6-22. Courbes adaptatives

En utilisant les courbes identiques (figure 6-21), chaque chemin de guidage de courbe identique est une réplique de la ligne initiale créée avec la cartographie de couverture active. Ceci est similaire aux lignes AB où tous les chemins de guidage qui sont dessinés sont basés UNIQUEMENT sur le premier chemin de guidage. Ceci est différent pour les courbes adaptatives (figure 6-22). Pour les courbes adaptatives, chaque chemin de guidage qui est créé est basé sur le chemin précédent emprunté par le véhicule.

Ceci signifie que le chemin de guidage des courbes adaptatives change avec chaque passage, contrairement aux courbes identiques qui sont les mêmes pour chaque passage. Il existe 3 modes qui peuvent être sélectionnés pour les courbes adaptatives afin de s'adapter aux différentes méthodes de couverture du champ. Ces modes sont accessibles uniquement lorsque la fonction Auto-Steering (direction automatique) avec AGI-3 est activée. Ces modes sont la couverture déclenchée, la fin de rangée manuelle et la reconnaissance de virage en U.

NOTICE *AVIS*

Les lignes du chemin de guidage courbes ne s'affichent pas si elles sont trop courtes. Les lignes doivent être suffisamment longues pour que le logiciel détecte suffisamment de points uniques, sinon une ligne n'est pas affichée.

Couverture déclenchée

En mode de couverture déclenchée, le chemin de guidage commence à être tracé lorsque la cartographie de couverture est mise en marche. Le point final du chemin de guidage est défini lorsque la cartographie de couverture est arrêtée.

Ceci signifie que le chemin de guidage est suivi uniquement lorsque la cartographie de couverture est en marche. Lorsque la cartographie de couverture est arrêtée et remise en marche, ceci lance le suivi d'un nouveau chemin de guidage.

Ce mode est particulièrement utile lorsqu'il est utilisé avec la commande de sélection automatique.

Fin de rangée manuelle

En mode de fin de rangée manuelle, le début du chemin de guidage est défini lorsqu'un point A est paramétré et que l'extrémité du chemin de guidage est définie lorsqu'un point B est paramétré.

Ceci est similaire à la manière dont les lignes AB sont paramétrées, à l'exception du fait que le chemin de guidage est suivi sur base du chemin réel du véhicule et non sur base de la distance directe entre les points A et B.

Ce mode est le choix préféré en effectuant une couverture ronde et ronde d'un champ.

Reconnaissance de virage en U

Le mode de reconnaissance de virage en U est le même que le mode de fin de rangée manuelle, avec une caractéristique supplémentaire. En mode de reconnaissance de virage en U, la console détecte que votre véhicule effectue un virage en U et ferme automatiquement le chemin de guidage.

Ceci signifie qu'à la place de paramétrer le point B pour fermer le chemin de guidage, le système 110/150 le fait automatiquement lorsqu'un virage en U est détecté.

Le mode de reconnaissance de virage en U est le choix préféré en effectuant une couverture rangée par rangée d'un champ.

Pivots

Sélectionner l'option Pivot et rouler sur la piste de pivot.

Une fois que des données suffisantes ont été réunies dans un tour, un cercle est tracé à l'écran. La taille du chemin de guidage circulaire dépend de la distance du véhicule par rapport au point pivot. Exemple Le chemin de guidage circulaire est petit lorsque le véhicule est proche du point pivot et grand lorsque le véhicule est éloigné du point pivot.

La sauvegarde et le rappel des gabarits de pivot sont les mêmes que la sauvegarde et le rappel des lignes AB, à l'exception du fait qu'il n'existe pas de points A/B et que la cartographie de couverture doit être en marche.

a9. Bouton Auto-Steering (direction automatique)

Lorsque la console est en mode de système 110, cette option est inaccessible. Lorsque la console est en mode de système 150, cette option affiche 3 couleurs différentes en fonction de la situation.

Le bouton auto-steering (direction automatique) devient rouge en cas de problème qui empêche la fonction de direction automatique d'être engagée. Si le bouton est pressé dans cet état, ***l'écran Steering Status (statut de direction)*** s'affiche. À l'écran ***Steering Status (statut de direction)*** tout élément qui empêche l'engagement de la direction automatique s'affiche en rouge plutôt qu'en vert.

La direction automatique peut être engagée à tout moment lorsque le bouton de direction automatique est blanc.

Lorsque le bouton de direction automatique devient vert, c'est l'indication de l'engagement de la direction automatique et de son utilisation en cours.

Écran Guidance Setup (paramétrage de guidage)

Sélectionner pour accéder à l'écran ***Guidance Setup (paramétrage de guidage).***

C'est une introduction à l'écran ***Guidance Setup (paramétrage de guidage)***

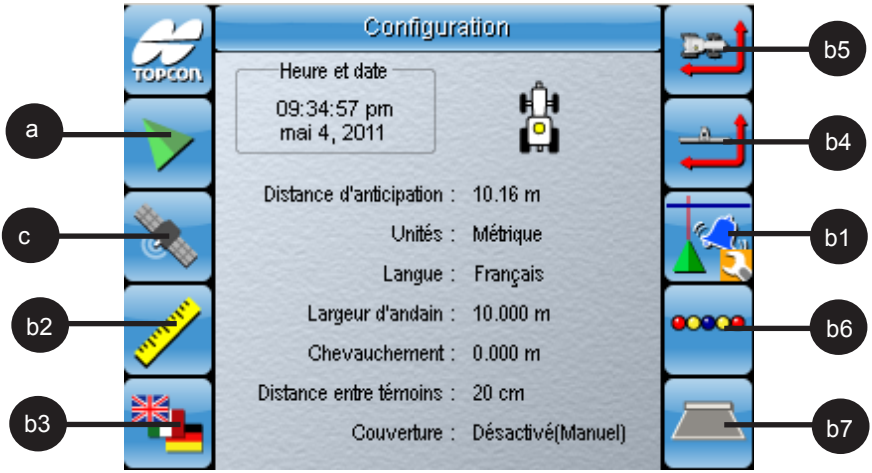


Figure 6-23. Écran de paramétrage de guidage

Étiquette	Description
a	Renvoie à l'écran de guidage
c	Accède à l'écran de paramétrage GPS
b1	Accède à l'écran de paramétrage de fin de rangée
b2	Accède à l'écran de paramétrage des unités et de l'heure
b3	Accède à l'écran de sélection de langue
b4	Accède à l'écran de paramétrage d'équipement
b5	Accède à l'écran de paramétrage d'emplacement de l'antenne GPS
b6	Accède à l'écran de paramétrage de la barre lumineuse
b7	Accède à l'écran de paramétrage de détection de couverture

b1. Paramétrage de fin de rangée

Sélectionner pour accéder à l'écran ***End of Row Setup (paramétrage de fin de rangée).***

Cet écran permet de régler la première distance GPS, la seconde distance et la distance de vision en avant. Ici vous pouvez également activer ou désactiver les alarmes de fin de rangée.

Figure 6-24. Écran End of Row Setup (paramétrage de fin de rangée)

1. Sélectionner pour accéder à ***l'utilisation du paramétrage de fin de rangée.***
2. Sélectionner pour accéder au ***paramétrage de première distance.***
3. Sélectionner pour accéder au ***paramétrage de seconde distance.***
4. Sélectionner pour accéder au ***paramétrage de distance avec vision en avant.***

Utilisation de fin de rangée

Sélectionner (figure 6-24) pour accéder à ***l'utilisation du paramétrage de fin de rangée.***

Lorsque la fonction de fin de rangée est activée, ceci active les alarmes de fin de rangée. Les alarmes de fin de rangée retentissent en fonction des distances paramétrées pour la première distance, la seconde distance et la distance de vision en avant, et uniquement lorsqu'une limite est chargée.

Ces distances représentent la première distance, la seconde distance et la distance de vision en avant du véhicule à partir de la limite. Se reporter au chapitre 7 pour l'information sur la manière de créer une limite.

Utilisation de fin de rangée

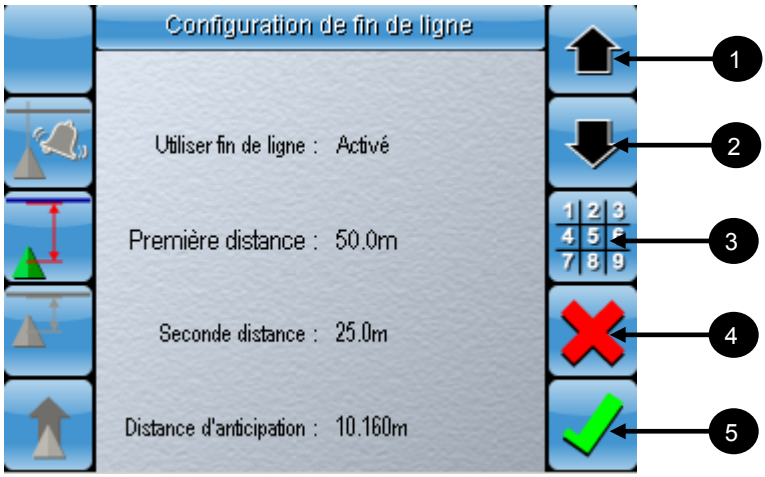
1. Utiliser les flèches vers le haut et le bas. pour sélectionner entre ***Activé*** et ***Désactivé.***
2. Sélectionner pour annuler les changements et retourner à l'écran ***End of Row Setup (paramétrage de fin de rangée).***
3. Sélectionner pour accepter les changements et retourner à l'écran ***End of Row Setup (paramétrage de fin de rangée).***

Première distance

Sélectionner (figure 6-24) pour accéder au ***paramétrage de première distance.***

La première distance est la première alarme indiquant que la première distance depuis le bord de la limite a été atteinte. Cette distance est mesurée depuis l'extrémité de la distance de vision en avant s'étendant de la position d'antenne GPS à l'avant du tracteur.

Ceci signifie que si la première distance est de 50 m et que la distance de vision en avant est de 10 m, la première alarme de distance retentit lorsque la première distance est de 60 m depuis le centre de l'antenne GPS du véhicule.



Première distance

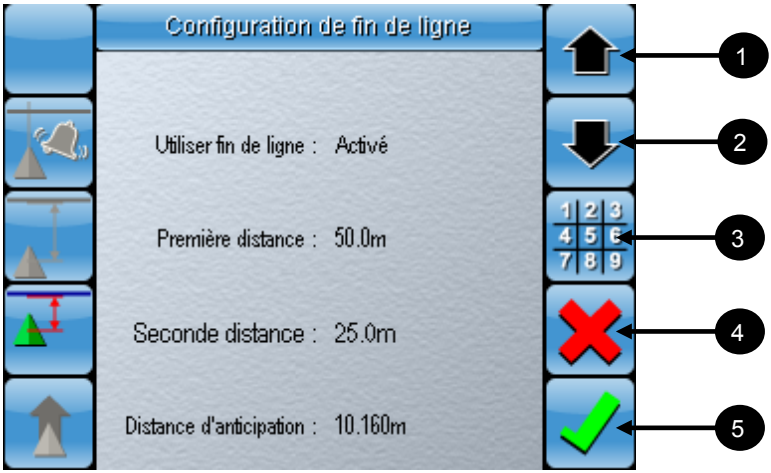
1. Sélectionner la **flèche vers le haut** pour augmenter la valeur.
2. Sélectionner la **flèche vers le bas** pour diminuer la valeur.
3. Sélectionner pour saisir une valeur plus spécifique.
4. Sélectionner pour annuler les changements et retourner à l'écran précédent.
5. Sélectionner pour accepter les changements et retourner à l'écran précédent.

Seconde distance

Sélectionner (figure 6-24) pour accéder au ***Paramétrage de seconde distance.***

La seconde distance est la seconde alarme indiquant que la seconde distance à partir du bord de la limite a été atteinte. Cette distance est mesurée depuis l'extrémité de la distance de vision en avant s'étendant depuis la position d'antenne GPS jusqu'à l'avant du tracteur.

Ceci signifie que si la seconde distance est de 25 m et que la distance de vision en avant est de 10 m, l'alarme de seconde distance retentit lorsque la seconde distance est de 35 m à partir du centre de l'antenne GPS du véhicule.



Seconde distance

1. Sélectionner la **flèche vers le haut** pour augmenter la valeur.
2. Sélectionner la **flèche vers le bas** pour diminuer la valeur.
3. Sélectionner pour saisir une valeur plus spécifique.
4. Sélectionner pour annuler les changements et retourner à l'écran précédent.
5. Sélectionner pour accepter les changements et retourner à l'écran précédent.

Distance de vision en avant

Sélectionner pour accéder au ***paramétrage de distance de vision en avant.***

Ceci est affiché visuellement à l'écran de guidage de console comme la longueur de l'élément indicateur sur l'icône de l'avant du véhicule lorsque la console est en mode de guidage sans Auto-Steering (direction automatique).

L'indicateur visuel est conçu pour vous aider à estimer la distance sur l'écran de console pour un meilleur rendement de la direction manuelle.

Distance de vision à l'avant

1. Sélectionner la **flèche vers le haut** pour augmenter la valeur.
2. Sélectionner la **flèche vers le bas** pour diminuer la valeur.
3. Sélectionner pour saisir une valeur plus spécifique.
4. Sélectionner pour annuler les changements et retourner à l'écran précédent.
5. Sélectionner pour accepter les changements et retourner à l'écran précédent.

b2. Paramétrage des unités et de l'heure

Sélectionner pour accéder à l'écran ***Units and Time Settings (paramétrage des unités et de l'heure).***

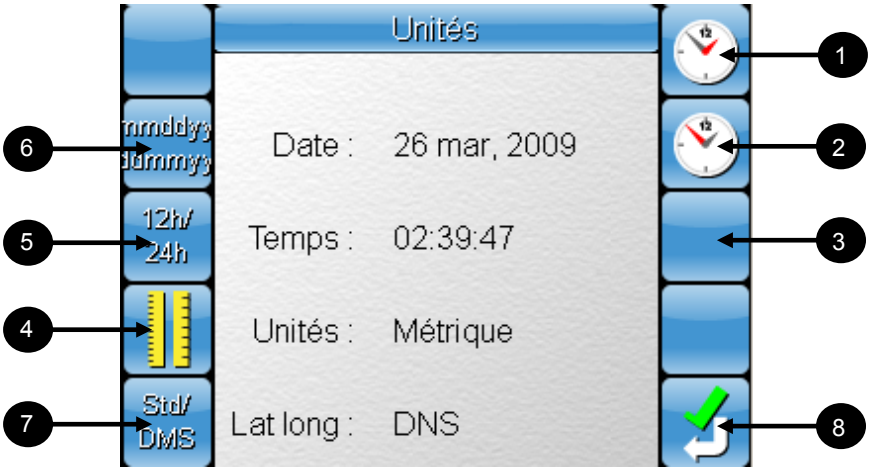


Figure 6-25. Écran de paramétrage des unités et de l'heure

Se reporter à l'annexe A, Page A-9 pour les consignes d'utilisation du pavé numérique.

1. Sélectionner pour paramétrer l'heure.
2. Sélectionner pour paramétrer les minutes.
3. Sélectionner am/pm pour commuter entre am et pm (12 heures/24 heures).
4. Sélectionner pour commuter entre unités métriques et impériales.
5. Sélectionner 12h/ 24h pour commuter entre l'affichage sur 12 heures et l'affichage sur 24 heures.
6. Sélectionner mmddyy ddmmyy pour commuter entre le format d'affichage jour/mois/année et l'affichage mois/jour/année.
7. Sélectionner Std/DMS pour commuter entre Standard et DMS.

8. Sélectionner pour accepter les changements.

NOTICE

AVIS

L'horloge doit être réglée la première fois que le système 110/150 est mis en marche avec un signal GPS. L'horloge ne doit être réglée à nouveau que si le système 110/150 passe dans un autre fuseau horaire.

b3. Sélection de la langue

Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Language (sélection de langue)*** (figure 6-23).

Cet écran vous permet de sélectionner la langue qui sera appliquée à tous les textes de la console.

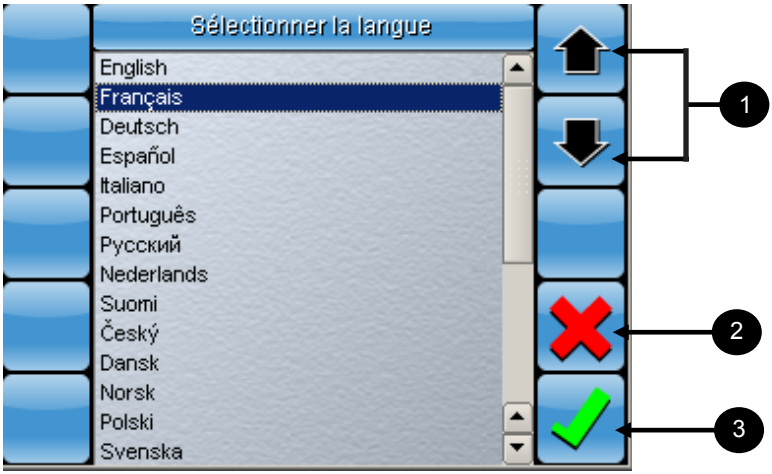


Figure 6-26. Écran Select Language (sélection de la langue)

1. Sélectionner les flèches vers le haut et le bas pour surligner la langue désirée.

2. Sélectionner pour annuler votre sélection et retourner à l'écran ***Guidance Setup (paramétrage de guidage).***

3. Sélectionner pour confirmer votre sélection. L'écran de déni de responsabilité s'affiche dans la langue sélectionnée.

b4. Paramétrage d'équipement

Sélectionner pour accéder à l'écran ***Implement Setup (paramétrage d'équipement).***

Cet écran vous permet de régler la largeur d'andain, le déport d'alignement, le déport d'équipement et la largeur d'équipement.

Vous pouvez sélectionner parmi les quatre types d'équipement énumérés ici :

- Rigid (rigide)
- Header (cueilleur)
- Pivot
- Double-Pivot

L'icône de tracteur de l'écran change en fonction de l'équipement sélectionné.

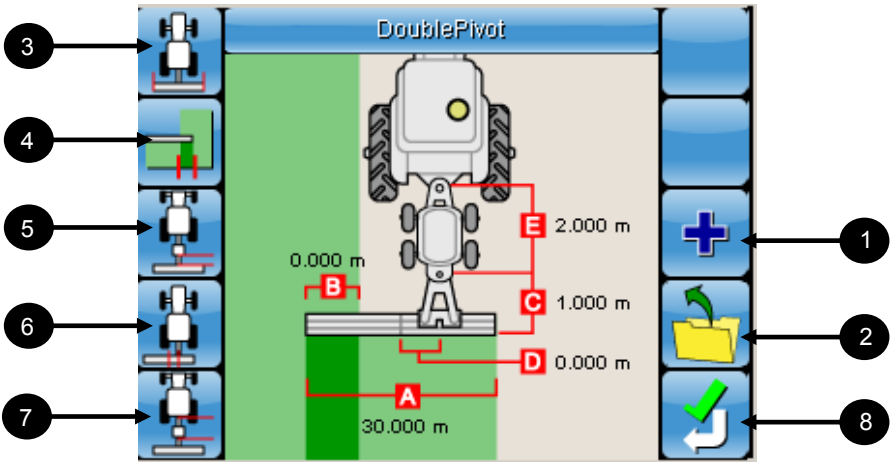


Figure 6-27. Écran de paramétrage d'équipement

1. Sélectionner (Figure 6-27) pour créer un nouveau paramétrage d'équipement.
2. Appuyer pour choisir un paramétrage d'équipement déjà sauvegardé.
3. Sélectionner pour saisir la largeur d'andain.
4. Sélectionner pour saisir la valeur de chevauchement. Valeur positive pour chevauchement et valeur négative pour recouvrement négatif.

5. Sélectionner pour saisir le déport arrière d'équipement. Un déport vers l'arrière de la roue fixe est positif et vers l'avant, il est négatif.
6. Sélectionner pour saisir le déport d'alignement. Un déport vers la gauche de l'axe est négatif et vers la droite il est positif.
7. Sélectionner pour saisir le déport de remorque. Cette option est disponible uniquement lorsque le double pivot est sélectionné comme type d'équipement.

Se reporter à l'annexe D pour les schémas montrant comment prendre les mesures mentionnées plus haut pour tous les types d'équipement.

8. Sélectionner pour accepter les paramètres.

Paramétrage d'un nouvel équipement

1. Sélectionner **Nouveau** (Figure 6-27) pour accéder à l'écran **du type du nouvel équipement** (figure 6-28).

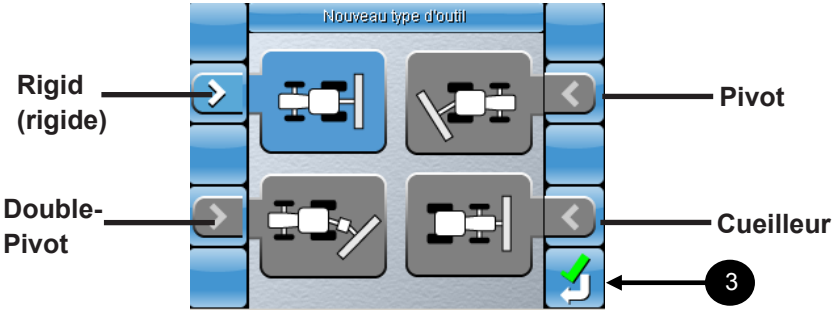


Figure 6-28. Écran New Implement Type (type de nouvel équipement)

2. Sélectionner le type d'équipement. Dans la figure 6-28, la flèche près de **Rigid (rigide)** est bleue indiquant que **Rigid (rigide)** est le type d'équipement sélectionné actuellement.
3. Sélectionner pour confirmer votre sélection.

Figure 6-29. Écran de type de nouvel équipement

4. Vous pouvez saisir un nouveau nom d'équipement ou utiliser le nom généré. Étant donné que le type d'équipement rigide a été sélectionné, le nom généré par défaut est « Rigid ».

   Se reporter à l'annexe A, pages A-9 et A-10 pour les consignes d'utilisation du clavier alphanumérique.

5. Sélectionner pour confirmer le nom saisi. Vous pouvez retourner automatiquement ***à l'écran Implement Setup (paramétrage d'équipement).***

b5. Paramétrage d'emplacement d'antenne GPS

Sélectionner pour accéder à ***l'écran de paramétrage d'emplacement de l'antenne GPS.***

Cet écran permet de saisir la position d'antenne GPS en relation avec le véhicule.

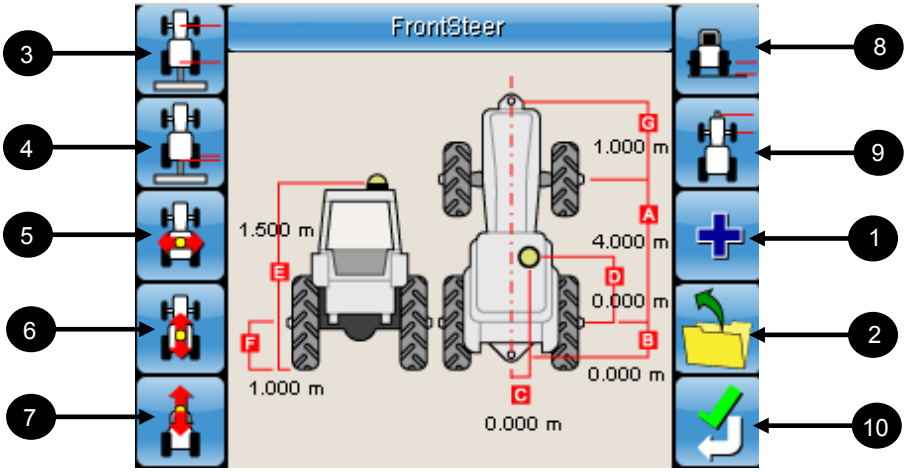


Figure 6-30. Écran de paramétrage d'emplacement d'antenne GPS

Se reporter à l'annexe A, page A-9 pour utiliser le clavier numérique.

1. Sélectionner (figure 6-30) pour créer un nouveau paramétrage d'emplacement d'antenne GPS.
2. Appuyer sur Figure 6-30. pour choisir un paramètre d'emplacement d'antenne GPS sauvegardé antérieurement.
3. Sélectionner pour saisir l'empattement. C'est la distance entre les essieux de roue avant et arrière.
4. Sélectionner pour saisir le déport de point de remorquage. C'est la distance entre l'essieu de roue arrière et le point de remorquage.
5. Sélectionner pour saisir l'emplacement de direction GPS. Si l'antenne GPS est déportée vers la gauche de l'axe, la

valeur est négative. Si l'antenne est déportée vers la droite, la valeur est positive.

6. Sélectionner pour saisir l'emplacement de l'antenne. La position de l'antenne peut être positive lorsqu'elle est devant le point arrière et négative lorsqu'elle est derrière le point arrière.
7. Sélectionner pour saisir la hauteur de l'antenne.
8. Sélectionner pour saisir la hauteur d'essieu.
9. Sélectionner pour saisir le déport d'attelage avant.

Se reporter à l'annexe D pour un schéma montrant comment prendre les mesures mentionnées plus haut.

10. Sélectionner pour accepter les paramètres.

Paramétrage d'un nouvel emplacement d'antenne GPS

1. Sélectionner (figures 6-30) pour accéder à l'écran **New Vehicle Type (type de nouveau véhicule)** (figure 6-31).

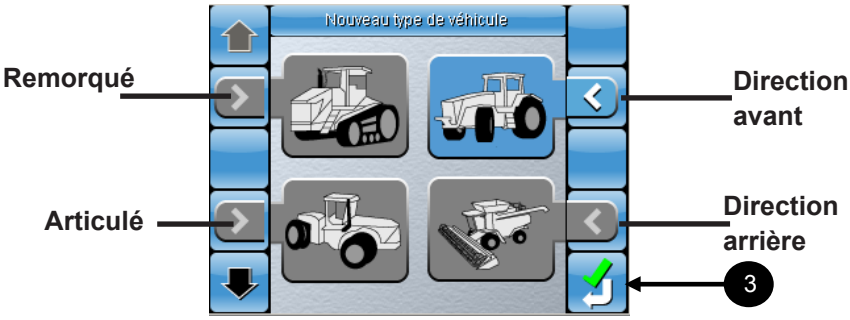


Figure 6-31 Écran New Vehicle Type (type de nouveau véhicule)

2. Sélectionner le type de véhicule. Dans la figure 6-31, la flèche à côté **du véhicule remorqué** est verte pour indiquer que **le véhicule remorqué** est le type d'équipement sélectionné actuellement.
3. Sélectionner pour confirmer votre sélection.

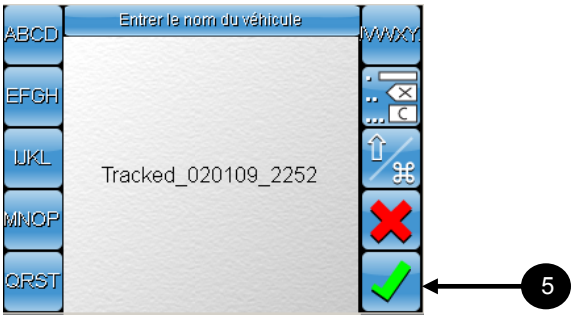


Figure 6-32. Écran New Implement Type (type de nouvel équipement)

4. Vous pouvez saisir un nouveau nom ou utiliser le nom généré. Étant donné que **le type d'équipement rigide** a été sélectionné, le nom généré par défaut est « Rigid » (rigide).

   Se reporter à l'annexe A, pages A-9 et A-10 pour les consignes d'utilisation du clavier alphanumérique.

5. Sélectionner (figure 6-32) pour confirmer le nom saisi. Vous pouvez retourner automatiquement ***à l'écran GPS Location Setup (paramétrage d'emplacement GPS).***

b6. Écran de paramétrage de barre lumineuse

Sélectionner pour accéder à ***l'écran de paramétrage de la barre lumineuse.***

Cet écran permet de configurer la barre lumineuse en fonction de vos préférences personnelles.

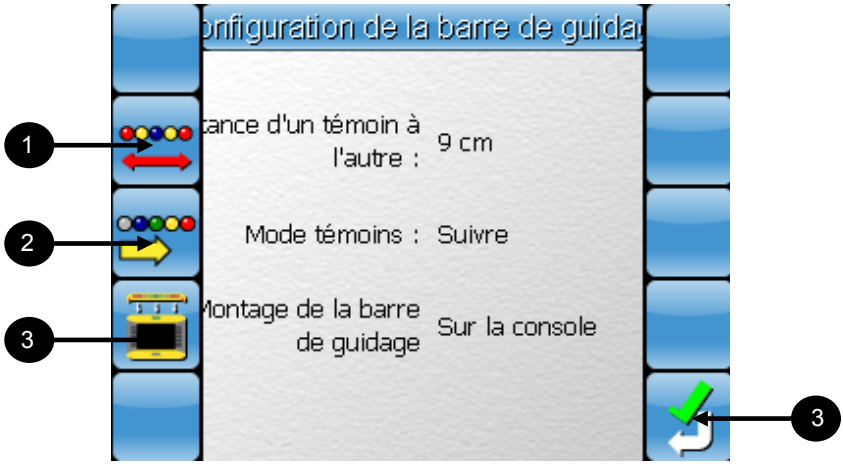


Figure 6-33 Écran de paramétrage de barre lumineuse

1. Sélectionner pour accéder au paramétrage d'espacement de diode.
2. Sélectionner pour accéder au paramétrage du mode de diode.
3. Sélectionner pour accéder au paramétrage de monture de barre lumineuse.
4. Sélectionner pour retourner à l'écran ***Guidance Setup (paramétrage de guidage).***

Espacement de diode

Sélectionner pour accéder au paramétrage de l'espacement de diode.

Il existe 19 diodes sur la barre lumineuse. La barre lumineuse est utilisée pour indiquer visuellement la position du centre de votre véhicule depuis le centre de la ligne de guidage.

Cette option vous permet de régler la valeur de distance que chaque diode de votre barre lumineuse représente lorsque la diode est allumée.

Par exemple, si vous saisissez une valeur de 7 pouces, et si le centre de votre véhicule dérive de 21 pouces vers la gauche d'une ligne de guidage, 3 diodes du côté gauche de votre barre lumineuse s'allument.

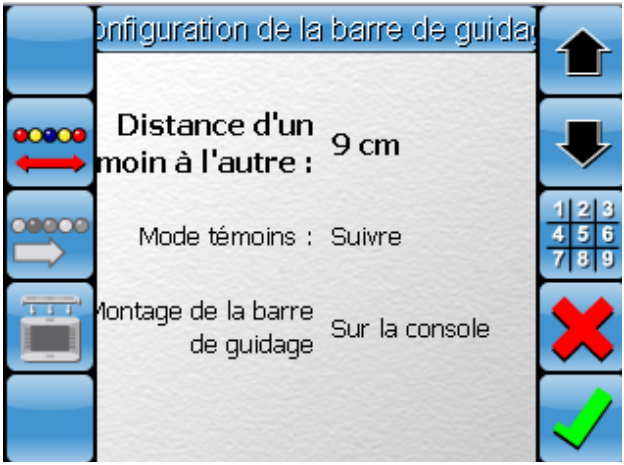


Figure 6-34. Espacement de diode

1. Sélectionner **la flèche vers le haut** pour augmenter la valeur d'espacement de diode.
2. Sélectionner **la flèche vers le bas** pour diminuer la valeur d'espacement de diode.
3. Sélectionner pour saisir une valeur plus spécifique d'espacement de diode.

4. Sélectionner pour annuler les changements et retourner à l'écran précédent.
5. Sélectionner pour accepter les changements et retourner à l'écran précédent.

Valeur spécifique d'espacement de diode

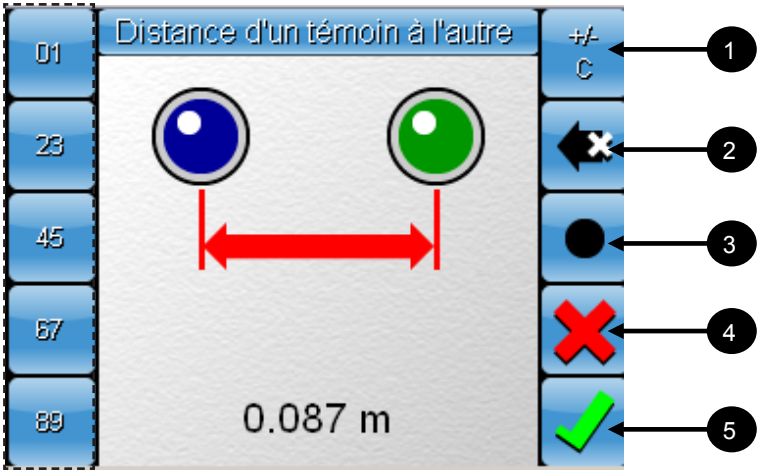


Figure 6-35. Accéder à l'écran LED Spacing (espacement de diode).

Se reporter à l'annexe A, page A-9 pour les consignes d'utilisation du clavier numérique.

1. Sélectionner deux fois pour effacer l'espacement de diode actuel.
2. Sélectionner pour effacer la dernière entrée.
3. Sélectionner pour saisir des valeurs décimales.
4. Sélectionner pour annuler les changements et retourner à l'écran ***Guidance Setup (paramétrage de guidage)***
5. Sélectionner pour accepter les changements et retourner à l'écran ***Guidance (guidage)***

Mode de diode

Sélectionner pour accéder au paramétrage de mode de diode.

Il existe 2 options disponibles dans le mode de diode. Ce sont **Drive Towards (conduire en direction de)** et **Drive Away (conduire à l'écart de)**

Si **Drive Towards (conduire en direction de)** est sélectionné, les diodes du côté gauche de la barre lumineuse s'allument lorsque vous conduisez à l'écart du chemin de guidage, vers la droite.

Si **Drive Away (conduire à l'écart de)** est sélectionné, les diodes du côté droit de la barre lumineuse s'allument lorsque vous conduisez à l'écart du chemin de guidage, vers la droite.
Se reporter à la page 9-30 pour un exemple.

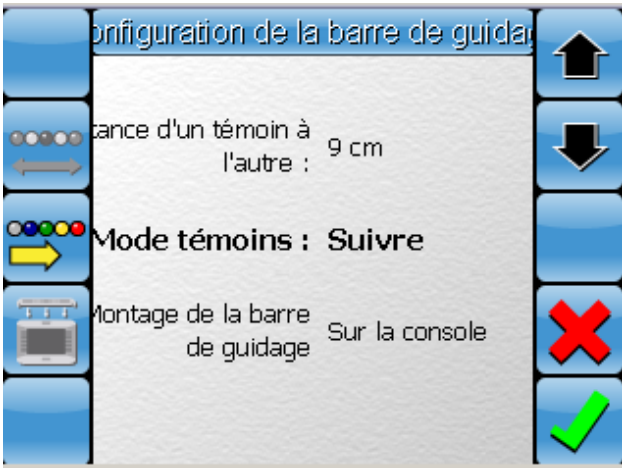

nfiguration de la barre de guida
tance d'un témoin à l'autre :
9 cm
Mode témoins : Suivre
Montage de la barre de guidage
Sur la console

Figure 6-36. Mode de diode

1. Utiliser les flèches vers le haut et le bas pour commuter entre **Drive Towards (conduire en direction de)** et **Drive Away (conduire à l'écart de).**
2. Sélectionner pour annuler les changements et retourner à l'écran ***Guidance Setup (paramétrage de guidage)***
3. Sélectionner pour accepter les changements et retourner à l'écran ***Guidance Setup (paramétrage de guidage)***

Monture de barre lumineuse

Sélectionner pour accéder à l'écran ***Lightbar Mount setup (paramétrage de monture de barre lumineuse)***

Il existe 3 options disponibles sous ***Lightbar Mount (monture de barre lumineuse)*** Ce sont **On Console (sur la console), Remote (à distance)** et **No Lightbar (pas de barre lumineuse)**

Sélectionner **On Console (sur la console)** lorsque la barre lumineuse est montée directement sur la console.

Sélectionner **Remote (à distance)** lorsque la barre lumineuse est montée sur un sabot.

Sélectionner **No Lightbar (pas de barre lumineuse)** lorsqu'une barre lumineuse n'est pas connectée.

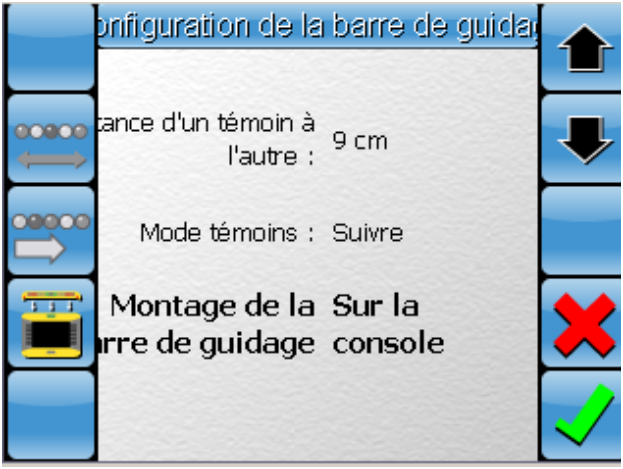

onfiguration de la barre de guidag
tance d'un témoin à l'autre :
9 cm
Mode témoins : Suivre
Montage de la rre de guidage
Sur la console

Figure 6-37. Monture de barre lumineuse

1. Utiliser les flèches vers le haut et le bas pour commuter entre **On Console (sur la console), Remote (à distance)** et **No Lightbar (pas de barre lumineuse).**
2. Sélectionner pour annuler les changements et retourner à l'écran ***Guidance Setup (paramétrage de guidage).***
3. Sélectionner pour accepter les changements et retourner à l'écran ***Guidance Setup (paramétrage de guidage).***

b7. Écran de paramétrage de détection de couverture

Sélectionner pour accéder à l'écran ***Coverage Sense Setup (paramétrage de détection de couverture).*** Ce chapitre vous permet de paramétrer les paramètres d'enregistrement de la carte de couverture.

Il existe 2 options disponibles sous Coverage Sense setup (paramétrage de détection de couverture). Ce sont **Manual (manuel)** et **Switched (commuté).**

Lorsque **Manual (manuel)** est sélectionné, vous êtes capable de mettre en marche et d'arrêter manuellement la cartographie depuis la console principale en sélectionnant le bouton ***Coverage Mapping ON/OFF (marche/arrêt de cartographie de couverture).***

Switched (commuté) est sélectionné uniquement lorsque le système 110/150 est connecté à une tension de signal qui engage automatiquement la cartographie lorsque la tension de signal est détectée.

La source de ce signal peut s'étendre d'une boîte de commutation manuelle dans la cabine du tracteur à une tension provenant des pulvérisateurs lorsqu'ils sont mis en marche.

Option commutée - Détails étendus et exemple

La tension positive est appliquée au faisceau d'entrée lorsque l'équipement est activé pour activer automatiquement la cartographie. Lorsque cette tension est coupée, la cartographie est arrêtée.

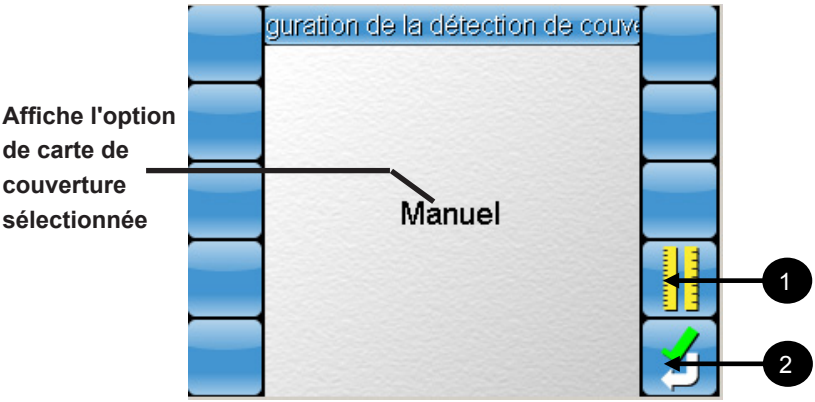


Figure 6-38. Coverage Sense Setup (paramétrage de détection de couverture)

1. Sélectionner pour commuter entre **Manual (manuel)** et **Switched (commuté)** pour les options de détection de couverture.
2. Sélectionner pour accepter les changements et retourner à l'écran ***Guidance Setup (paramétrage de guidage).***

c. Écran de paramétrage GPS

Sélectionner pour accéder à l'écran ***GPS Settings (paramétrage GPS)***

Ce chapitre constitue une introduction aux caractéristiques de l'écran ***GPS Settings (paramétrage GPS)***

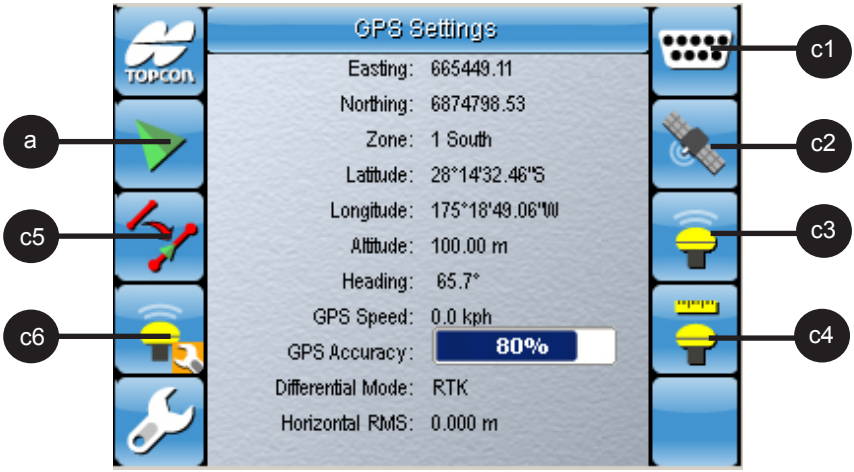


Figure 6-39. Écran de paramétrage GPS

Étiquette	Description
a	Renvoie à l'écran de guidage
c1	Accède à l'écran de paramétrage d'entrée/sortie.
c2	Affiche l'information GPS
c3	Accède à l'écran de sélection du récepteur GPS.
c4	Accède à l'écran de sélection du système de correction.
c5	Accède à l'écran de compensation de déviation GPS.
c6	Bouton de mise à jour du logiciel AGI-3

- Eastings/Northings (coordonnées rectangulaires direction O-E et S-N) - est une mesure (en mètres) relative à la position dans la zone.

- Zone - le monde est divisé en zones de manière à ce que les coordonnées géographiques puissent être représentées avec un nombre relativement petit (valeur numérique).
- Latitude/Longitude - indique la position de l'antenne GPS à la surface de la Terre.
- GPS Speed (vitesse et GPS) - indique la valeur réelle du véhicule qui se déplace sur le sol.
- GPS Accuracy (précision GPS) - en combinant le nombre de satellites, la précision relative HDOP, PDOP du GPS est représentée par le graphique à barre : 0 = aucun GPS n'est reçu, 100 % = signal et précision excellents.
- Differential Mode (mode différentiel) - indique quel GPS est connecté et son statut. Des éléments peuvent être affichés dans cette section :

  1. non valide
  2. GPS fixe
  3. DGPS fixe
  4. PPS fixe
  5. RTK
  6. RTK flottant
  7. Estimé
  8. Entrée manuelle
  9. SBAS

Paramétrage de données pour « Autre » Récepteurs GPS

GGA 0,2 secondes (5 Hz)
VTG 0,2 secondes (5 Hz)
ZDA 15 secondes

Communications RS-232
Taux de Baud 19 200 (préféré) 8 bits de données, pas de parité, 1 bit de stop (19 200, 8N1)

c1. Écran de paramétrage d'entrée/sortie

Sélectionner pour accéder à l'écran ***Input/Output Setup (paramétrage d'entrée/sortie).*** Ici vous pouvez paramétrer l'antenne externe, paramétrer le taux de Baud pour le GPS, paramétrer la sortie de radar et configurer les paramétrages de sortie de GPS.

Figure 6-40. Paramétrage entrée/sortie

Paramétrage d'antenne externe

Cette fonction vous permet de configurer une antenne externe pendant que l' AGI-3 est paramétré comme récepteur GPS.

NOTICE *AVIS*

Cette fonction est désactivée automatiquement pour tous les types de GPS sauf pour le récepteur AGI-3.

Figure 6-41. Paramétrage d'antenne externe

Sélectionner (figure 6-40) pour accéder à l'écran ***External Antenna Setup (paramétrage de l'antenne externe).***

1. Sélectionner pour paramétrer le ***type d'antenne.***

   Les options qui suivent sont activées lorsque ***le type d'antenne*** est paramétré sur **Externe.**

2. Sélectionner pour paramétrer le ***déport avant.***

   Ceci est la distance de l'antenne externe devant ou derrière le récepteur AGI-3. La distance est mesurée depuis l'axe du récepteur AGI-3 jusqu'à l'axe de l'antenne externe. Saisir une valeur positive si l'antenne se trouve devant le récepteur AGI-3 et une valeur négative si l'antenne se trouve derrière le récepteur AGI-3

3. Sélectionner pour paramétrer le ***déport du côté droit.***

   Ceci est la distance de l'antenne externe à gauche ou à droite du récepteur AGI-3. La distance est mesurée depuis l'axe du récepteur AGI-3 jusqu'à l'axe de l'antenne externe. Saisir une valeur positive si l'antenne se trouve à droite du récepteur AGI-3 et une valeur négative si l'antenne se trouve à gauche du récepteur AGI-3.

4. Sélectionner pour paramétrer la ***hauteur d'antenne.***

   Ceci est la distance verticale mesurée depuis le sol jusqu'au sommet de l'antenne externe.

5. Sélectionner pour confirmer vos paramétrages et retourner à l'écran ***Input/Output Setup (paramétrage d'entrée/sortie).***

Paramétrage du taux de Baud

Sélectionner (figure 6-40) pour accéder à l'écran ***Baud Rate Selection (sélection du taux de Baud)***

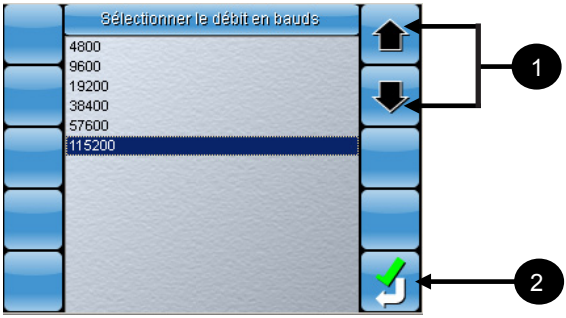


Figure 6-42. Sélection du taux de Baud

1. Sélectionner les boutons avec flèche vers le haut et le bas pour sélectionner un taux de Baud.

2. Sélectionner pour accepter la sélection ou retourner à ***l'écran de paramétrage du port série*** (figure 6-40).

Paramétrage de sortie de radar

Cette fonction vous permet de configurer le point de sortie de radar désigné pour la sortie d'une impulsion de radar de vitesse au sol simulée, pour l'entrée vers les contrôleurs externes.

Figure 6-43. Paramétrage de sortie de radar

Sélectionner (figure 6-40) pour accéder à l'écran. ***Radar Output Setup (paramétrage de sortie de radar)***

1. Sélectionner pour activer ou désactiver ***la sortie de radar.***
2. Sélectionner pour sélectionner le ***facteur d'étalonnage.***
3. Sélectionner pour activer ou désactiver ***le tirage de sortie.***
4. Sélectionner pour confirmer vos paramétrages et retourner à l'écran ***Input/Output (paramétrage d'entrée/sortie).***

Paramétrages de sortie GPS

Le système 150 est requis pour la sortie des phrases NMEA 0183 avec l'information d'emplacement GPS. Ce chapitre vous permet de configurer les paramétrages de sortie.

Figure 6-44. Paramétrages de sortie GPS

Sélectionner (figure 6-40) pour accéder à l'écran ***GPS Output Settings (paramétrages de sortie de GPS).***

1. Sélectionner pour paramétrer le ***taux de Baud.***
2. Sélectionner pour paramétrer le ***taux maximum.***
3. Sélectionner pour activer ou désactiver ***la sortie GPS.***
4. Sélectionner pour confirmer vos paramétrages et retourner à l'écran ***Input/Output Setup (paramétrage d'entrée/sortie).***

c2. Écran d'information GPS

Sélectionner pour accéder à l'écran ***GPS Information (information GPS).***

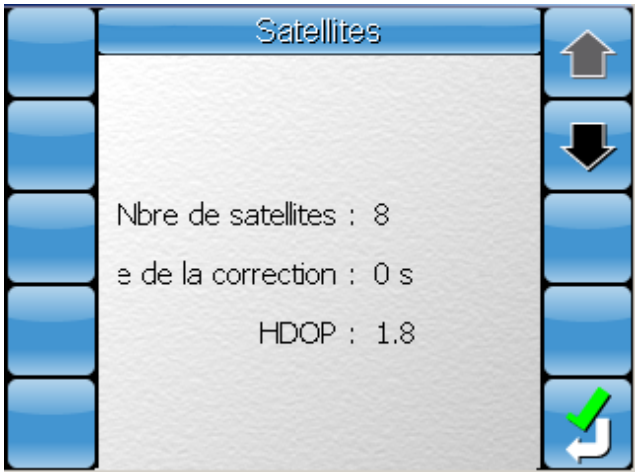


Figure 6-45. Information GPS

L'information affichée est le nombre de satellites qui peuvent être détectés, l'âge de la correction en secondes ainsi que le HDOP. Plus la valeur de votre HDOP est basse, plus l'indication de votre GPS est précise.

C'est la raison pour laquelle l'antenne GPS doit être placée sur le toit sans aucune obstruction avec une vue claire du ciel. Toute obstruction de l'antenne GPS peut augmenter votre valeur HDOP, conduisant à des indications imprécises de position GPS.

Utiliser la flèche vers le bas pour défiler vers la page suivante et voir les données au sujet des satellites détectés (canal / nombre de satellites / SNR).

Sélectionner pour retourner à l'écran ***GPS Settings (paramétrage GPS)***

c3. Sélection du récepteur GPS

Sélectionner pour accéder à l'écran ***GPS Receiver Selection (sélection du récepteur GPS)*** Sélectionner les options présélectionnées ou sélectionnées **Other (autres)** si vous utilisez un récepteur GPS qui ne figure pas dans la liste.

Figure 6-46. Sélection de votre récepteur GPS

1. Sélectionner les boutons avec flèche vers le haut et le bas pour sélectionner un récepteur GPS.
2. Sélectionner pour annuler la sélection et retourner à l'écran de paramétrage GPS.
3. Sélectionner pour confirmer la sélection. Un écran différent s'affiche en fonction de votre sélection.

Si le récepteur GPS sélectionné et confirmé était **Other (autres)**, vous êtes renvoyé à l'écran ***GPS Settings (paramétrage GPS).***

Se reporter à la page 6-42 pour l'information au sujet du paramétrage GPS en utilisant un récepteur autre que AGE-1, AGE-2, SGR-1 ou AGI-3.

c4. Sélection du système de correction

Sélectionner pour accéder à l'écran ***Correction System selection (sélection du système de correction).***

Le tableau qui suit énumère et décrit toutes les options actuellement disponibles du système de correction. Cependant, les systèmes de correction accessibles dépendent du récepteur GPS sélectionné au chapitre précédent.

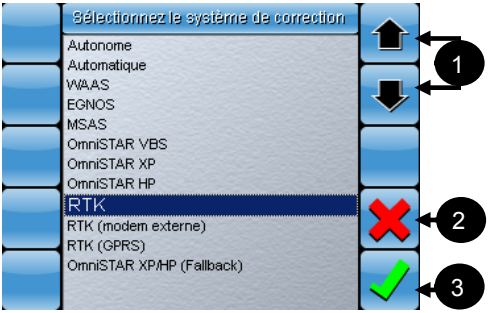


Figure 6-47. Options du système de correction pour AGI-3

Système de correction	Description
Autonome	Laisser le récepteur trouver les satellites libres disponibles. Il n'utilise aucune correction.
Automatique	Laisser le récepteur sélectionner la source de correction disponible la meilleure
ANY	Utilisera n'importe quel satellite SBAS
WAAS	Utilise le système d'augmentation de zone large
EGNOS	Utilise le service de navigation géostationnaire européen
EGNOS (mode test)	Utilise le réseau de test du service de navigation géostationnaire européen
MSAS	Utilise le système d'augmentation de satellite multifonctionnel
Omnistar VBS	Utilise la correction de station de base virtuelle Omnistar(VBS) - précision inférieure au mètre
Omnistar XP	Utilise la correction Omnistar XP - haute précision
Omnistar HP	Utilise la correction Omnistar HP - très haute précision

SBAS	Utilise uniquement les signaux SBAS
SBAS (EGNOS type 0)	Utilise le réseau de test de navigation géostationnaire européen
DGPS	Utilise uniquement les signaux DGPS
CDGPS	Utilise le réseau CDGPS du Canada
RTK	Utilise la navigation cinématique en temps réel
RTK (model externe)	Utilise un modem externe connecté au récepteur GPS pour les corrections RTK
RTK (GPRS)	Utilise le réseau GPRS pour fournir la correction RTK. **(Se reporter à l'annexe G pour les consignes de paramétrage)**

1. Sélectionner les boutons avec flèche vers le haut et le bas pour sélectionner un système de correction.
2. Sélectionner pour annuler la sélection et retourner à l'écran select GPS Receiver (sélection du récepteur GPS).
3. Sélectionner pour confirmer la sélection et retourner à l'écran ***GPS Settings (paramétrage GPS).***

Selection de région - Omnistar

Cette option est disponible si **Omnistar** est sélectionné comme système de correction.

Figure 6-48. Écran sélectionner la région Omnistar

Sélectionner votre emplacement dans la liste. Si l'emplacement n'est pas dans la liste, vous devez sélectionner **Personnalisé...** pour saisir la fréquence manuellement.

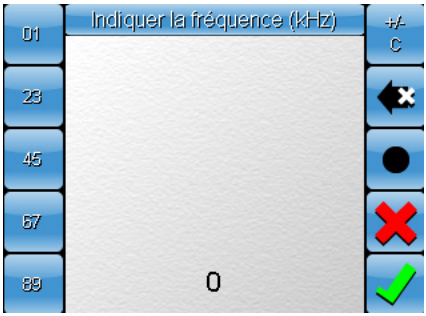


Figure 6-49. Indiquer la fréquence.

Se reporter à l'annexe A, page A-9 pour utiliser le pavé numérique.

Pour activer Omnistar, vous devez disposer d'un numéro de série Omnistar (OSM) qui se trouve sur l'étiquette du récepteur AGE-1.

Pour plus d'informations sur les fréquences Omnistar, visiter le site : www.omnistar.com.au/techinfo/freq.html

c5. Compensation de déport GPS

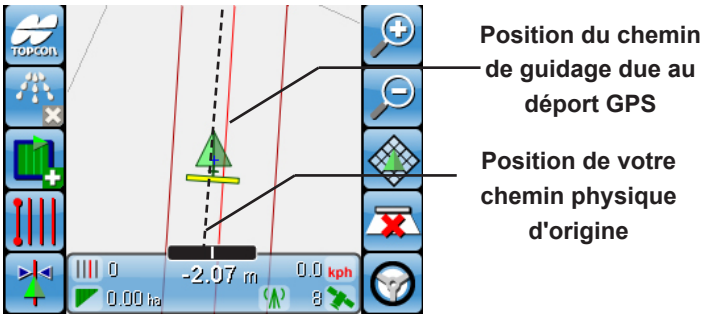


Figure 6-50. Exemple de déport GPS

Un déport GPS peut se produire lorsqu'un chemin de guidage sauvegardé préalablement est réutilisé dans un champ. Le chemin de guidage rechargé sur l'écran de console peut être décalé par rapport au chemin d'origine suivi précédemment par le véhicule.

Ceci peut être corrigé en conduisant manuellement votre véhicule, en l'alignant sur le chemin d'origine et en sélectionnant à l'écran GPS settings (paramétrage de GPS) (figure 6-39).

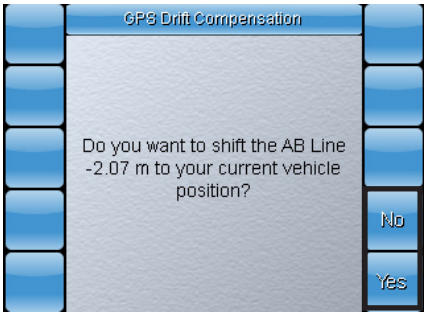


Figure 6-51. Confirmation de compensation de déport GPS

Il vous sera demandé si vous désirez déplacer le chemin de guidage chargé par rapport à la position actuelle du véhicule.

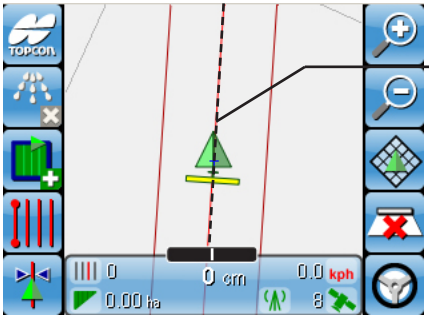


Figure 6-52. Compensation de déport GPS

La sélection de Yes (oui) déplace le chemin de guidage actif vers le centre de votre position actuelle de véhicule. La sélection de No (non) vous renvoie à l'écran précédent.

c6. Mise à jour du logiciel AGI-3

Sélectionner pour mettre à jour le logiciel sur votre récepteur AGI-3. Ce bouton est normalement désactivé sauf si l'AGI-3 est sélectionné comme type GPS.

NOTICE *AVIS*

Les mises à jour de logiciel sont réservées à un personnel formé. Veuillez consulter votre concessionnaire local si votre AGI-3 exige une mise à jour de logiciel.

d. Écran de paramétrage de tâche

Sélectionner pour accéder à ***Job Setup (paramétrage de tâche)***

Figure 6-53. Écran Job Selection (sélection de tâche)

Étiquette	Description
a	Renvoie à l'écran de guidage
e	Accède à l'écran de mémoire et de diagnostics du système
d1	Créer un rapport de couverture de la tâche active
d2	Accède à l'écran de sélection de tâche
d3	Efface la tâche actuelle
d4	Accède à l'écran de sélection de limite
d5	Accède à l'écran de saisie de notes
d6	Accède à l'écran de sélection du fichier de forme

d1. Création d'un rapport de couverture

Avant de sélectionner ce bouton, vous devez vérifier si une clé USB est connectée à la console de votre système 110/150. La sélection de ce bouton génère un rapport de couverture de votre fichier de tâche active. Le rapport est sauvegardé sous forme de fichier pdf et placé dans un dossier nommé « Reports » (rapports) sur votre clé USB. L'information de ce rapport inclut la durée de votre tâche ainsi que la zone totale cartographiée. Se reporter à la page 8-9 pour plus d'information sur la création d'un rapport de couverture.

d2. Accès à l'écran de sélection de tâche

Sélectionner ce bouton pour accéder à l'écran ***Job Selection (sélection de tâche).*** Cet écran vous permet de créer de nouveaux fichiers de tâche et de sélectionner, modifier ou effacer les fichiers existants de tâche. Se reporter au chapitre 8 pour l'information sur le lancement d'une tâche.

d3. Effacement de la tâche en cours

Sélectionner ce bouton pour effacer les données d'une tâche sur un fichier sélectionné. Ceci efface toute l'information de cartographie des couvertures et réinitialise toutes les pages (affichées à l'écran de paramétrage de page) sur un fichier sans effacer le fichier lui-même.

d4. Accès à l'écran de sélection de limite

Sélectionner ce bouton pour accéder à l'écran ***Boundary Selection (sélection de limite)*** Ici, vous pouvez créer de nouveaux fichiers de limite ou sélectionner, modifier ou effacer les fichiers existants de limite. Se reporter au chapitre 7 pour l'information sur la création des limites.

d5. Accès à l'écran de saisie de notes

Sélectionner ce bouton pour accéder à l'écran ***Enter Notes (saisie de notes).*** Ici vous pouvez saisir des notes au sujet de votre tâche actuelle.

Se reporter à l'annexe A, pages A-9 et A-10 pour l'information sur l'utilisation du clavier alphanumérique.

d6. Accès à l'écran de sélection de fichier de forme

Sélectionner ce bouton pour accéder au ***Select Shape File (fichier de sélection de forme).***

Les fichiers de forme sont utilisés pour définir la zone active du champ et peuvent être utilisés à la place d'un fichier de limite.

Contrairement aux fichiers de limite, vous ne pouvez pas dessiner un fichier de forme à partir de la console. Les fichiers de forme doivent être chargés dans la console pour être utilisés.

Ceci s'obtient en introduisant une clé USB avec le fichier de forme désiré et en sélectionnant pour importer le fichier dans la console.

e. Mémoire et diagnostics du système

Sélectionner pour accéder à l'écran de fichier de mémoire et de diagnostics.

Ici vous pouvez constater la mémoire disponible sur le lecteur principal, la clé USB (si connectée) et le système de fichier.

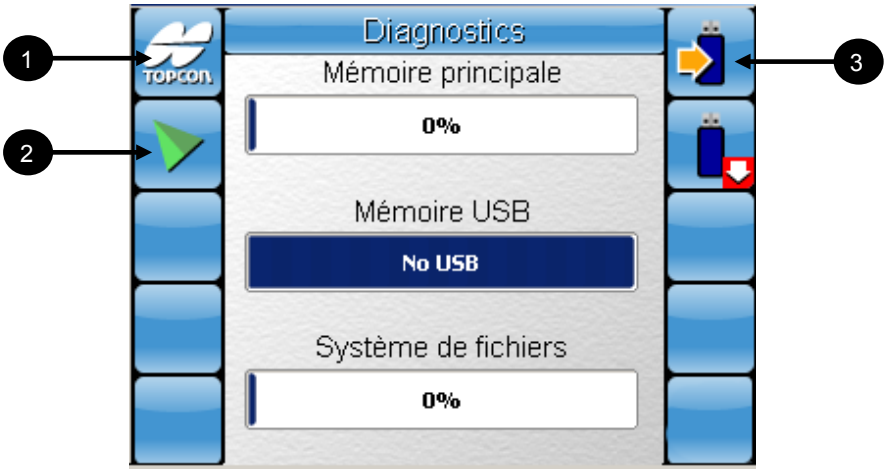


Figure 6-54. Écran System Memory and Diagnostics (mémoire et diagnostics du système)

1. Sélectionner pour retourner à ***l'écran de guidage***.
2. Sélectionner pour retourner à ***l'écran principal.***
3. Sélectionner pour exporter vos fichiers de tâche, limite et guidage directement vers une clé USB.

Avertissements de mémoire

Il existe deux importants avertissements en rapport avec la mémoire. Ces avertissements sont :

1. Your memory resources are getting low (vos ressources de mémoire sont faibles).
2. Your memory resources are exhausted (vos ressources en mémoire sont épuisées).

Suivre les étapes 1 et 2 si vous rencontrez le premier avertissement pendant une tâche :

1. Arrêter la tâche actuelle et créer un nouveau fichier de tâche.
2. Poursuivre votre couverture à partir du nouveau fichier de tâche.

Si l'avertissement subsiste après ces deux étapes, suivre les étapes 3 et 4 :

3. Accéder à l'écran de diagnostics et sauvegarder vos fichiers sur une clé USB (Pages 10-1 et 10-2).
4. Effacer tous les fichiers superflus de tâche, de limite et de motif de guidage, de la console du système 110/150 pour libérer la mémoire principale.

ATTENTION

A défaut de suivre les étapes décrites plus haut lors du premier avertissement, le second avertissement est possible. Vous serez ensuite capable d'effectuer une cartographie de couverture et vous devez effectuer les étapes 3 et 4 pour poursuivre votre tâche en cours.

f. Mode jour ou nuit

Cette option vous permet de commuter la brillance de l'écran pour s'adapter aux circonstances d'éclairement diurne ou nocturne.

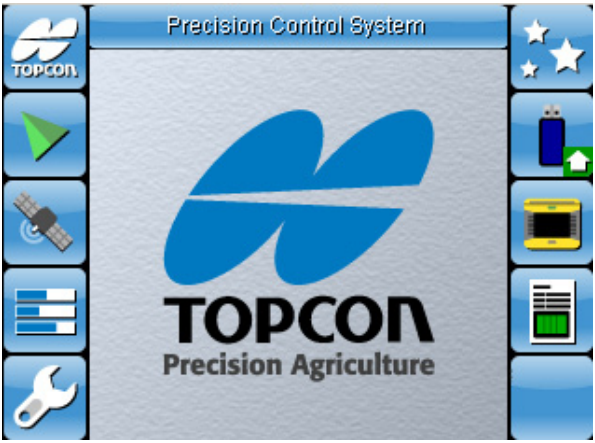


Figure 6-55. Écran principal en mode jour

1. Sélectionner pour passer en mode nuit (ceci réduit également l'intensité lumineuse de la barre lumineuse, de boutons et de l'écran).

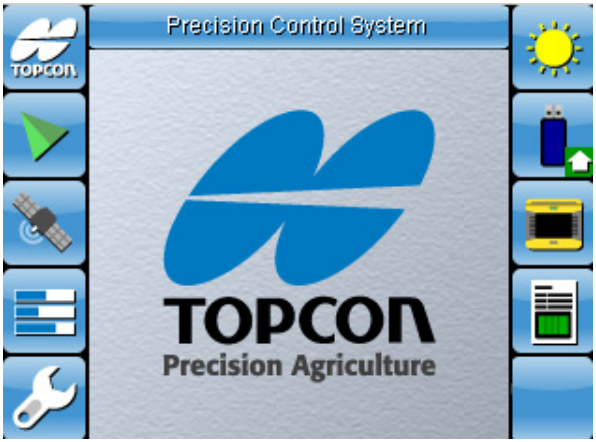


Figure 6-56. Écran principal en mode jour

2. Sélectionner pour retourner en mode jour.

g. Reprogrammation de la console

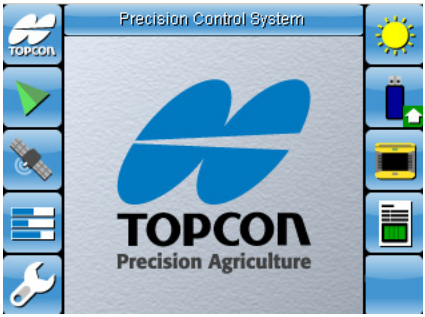


Figure 6-57. Reprogrammer la console à partir de l'écran principal

Pour mettre à jour le logiciel de la console, une clé USB contenant les fichiers de mise à jour doit être branchée dans la console. Ensuite, sélectionner pour mettre à jour le logiciel de la console.

h. Fonctions supplémentaires de la console

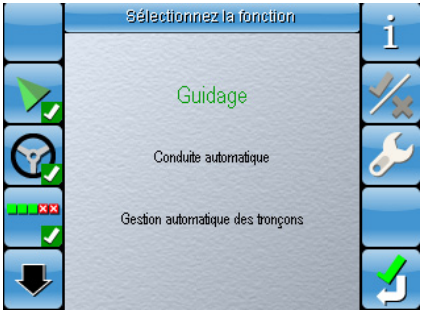


Figure 6-58. Écran des fonctions supplémentaires de console

Sélectionner pour accéder à l'écran ***Additional Console Features (fonctions supplémentaires de la console).*** Ce bouton affiche un écran où vous pouvez activer et désactiver vos fonctions supplémentaires de console. Ces fonctions comprennent la commande de section automatique, la direction automatique, la commande de pulvérisateur et la commande de taux variable.

Se reporter aux guides de paramétrage spécifique de fonction pour plus d'informations sur l'utilisation et le paramétrage de ces fonctions supplémentaires.

Liste de contrôle de configuration

À présent que vous êtes familier avec la console, voici une liste de contrôle des éléments que vous devez configurer pour utiliser correctement le système 110/150.

Effectuer une paramétrage dans l'ordre énuméré ici :

Paramétrage initial

1. Paramétrage des unités et de l'heure page 6-26
2. Sélection de la langue page 6-27

Paramétrage GPS

3. Sélection du récepteur GPS page 6-49

En cas de sélection Omnistar, enregistrer votre OSN ici.

4. Écran de paramétrage d'entrée/sortie page 6-43

Paramétrage général

5. Paramétrage de fin de rangée page 6-21
6. Paramétrage d'équipement page 6-28
7. Paramétrage emplacement d'antenne GPS page 6-31
8. Paramétrage de barre lumineuse page 6-34

Création d'une limite

Ce chapitre explique comment créer une limite de votre champ.

La création ou le chargement d'une limite constitue votre étape initiale avant le début d'une tâche. Ceci contribue à déterminer la forme et la taille de votre champ ainsi que la meilleure manière d'effectuer la tâche. Les limites peuvent également être sauvegardées et réutilisées ultérieurement pour différentes applications.

Procédure

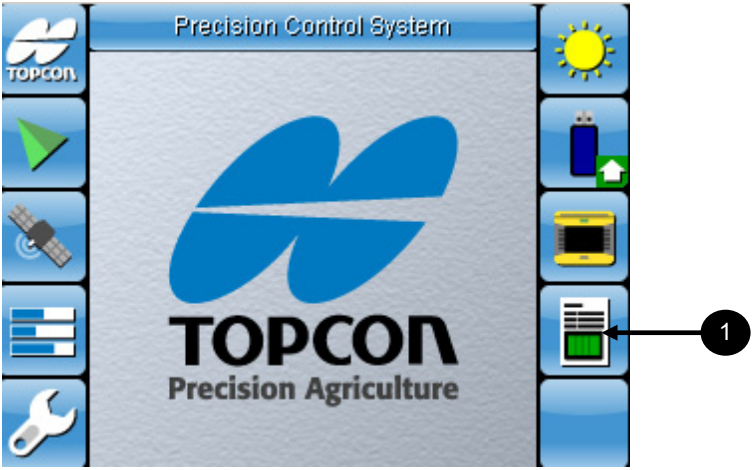


Figure 7-1. Écran principal

Avant cette procédure, paramétrer votre logiciel conformément à la liste de contrôle de configuration du chapitre 6 de la page 6-62.

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Job Setup (paramétrage de tâche).***

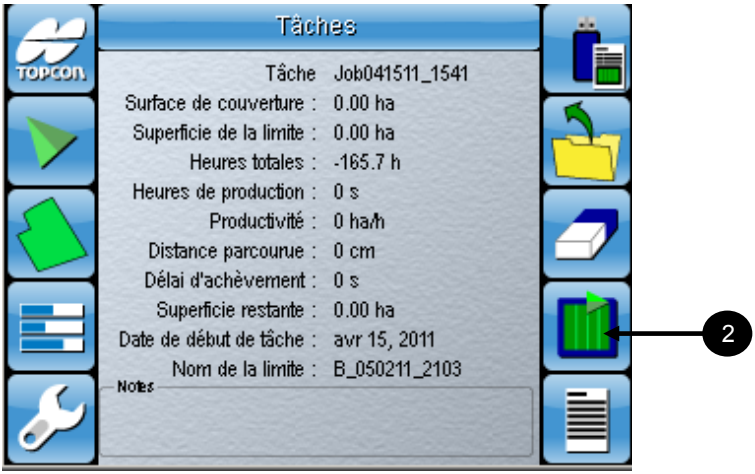

Tâches
Tâche Job041511_1541
Surface de couverture : 0.00 ha
Superficie de la limite : 0.00 ha
Heures totales : -165.7 h
Heures de production : 0 s
Productivité : 0 ha/h
Distance parcourue : 0 cm
Délai d'achèvement : 0 s
Superficie restante : 0.00 ha
Date de début de tâche : avr 15, 2011
Nom de la limite : B_050211_2103
Notes
2

Figure 7-2. Écran de paramétrage de tâche

2. Sélectionner pour accéder à l'écran Boundary Selection (sélection de limite).

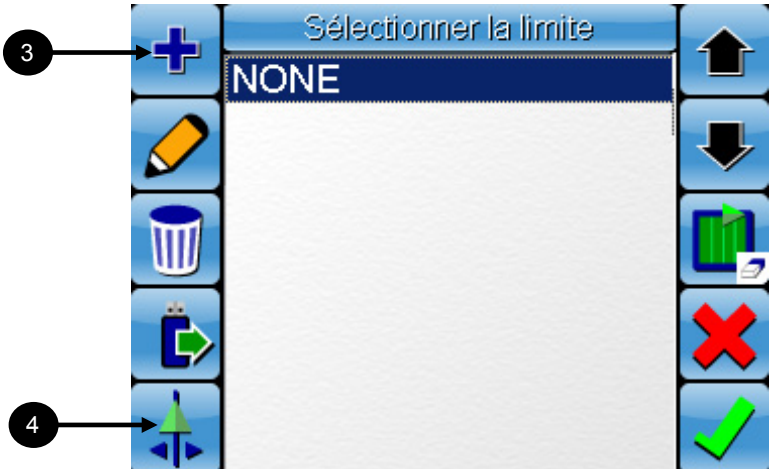


Figure 7-3. Écran de sélection de limite

3. Sélectionner pour lancer un nouveau fichier de limite.
4. Se reporter à la page 7-7 pour l'information sur la manière de paramétrer un déport de limite.

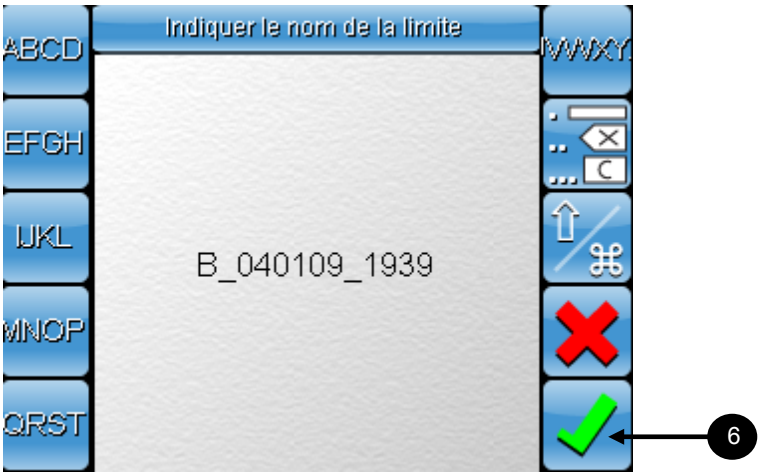


Figure 7-4. Saisie du nom de limite

5. Vous pouvez saisir un nouveau nom de limite ou utiliser le nom généré. Se reporter à l'annexe E pour l'information sur le nom de fichier généré. Se reporter à l'annexe A, page A-9 et A-10 pour les consignes d'utilisation du clavier alphanumérique.

6. Sélectionner pour accepter le nom et retourner à l'écran Boundary Selection (sélection de limite).

Tâches
TOPCON
7
Tâche Job041511_1541
Surface de couverture : 0.00 ha
Superficie de la limite : 0.00 ha
Heures totales : -165.6 h
Heures de production : 0 s
Productivité : 0 ha/h
Distance parcourue : 0 cm
Délai d'achèvement : 0 s
Superficie restante : 0.00 ha
Date de début de tâche : avr 15, 2011
Nom de la limite : B_050211_2103
Notes

Figure 7-5. Écran de paramétrage de tâche affichant la limite

7. Sélectionner pour retourner à l'écran de guidage.

Figure 7-6. Conduire jusqu'au point de départ

8. Conduire jusqu'au point de démarrage désiré de votre champ et après la sélection sélectionner lorsque vous désirez commencer à tracer votre limite.

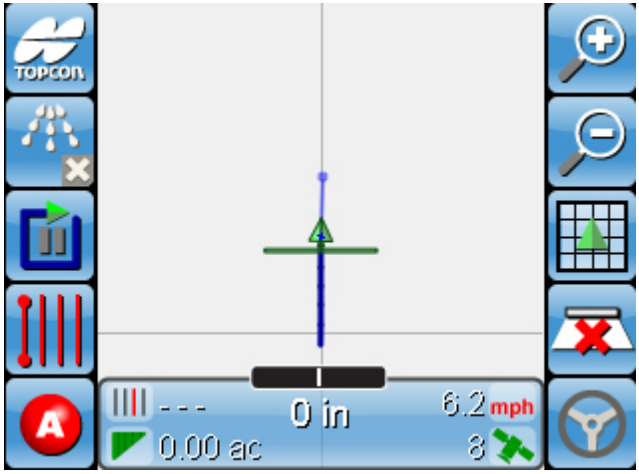


Figure 7-7. Lancer le dessin de votre limite

9. Conduire et une ligne s'affiche à l'écran près de l'icône de votre véhicule ou derrière elle (figure 7-7). Cette ligne représente votre limite de champ.

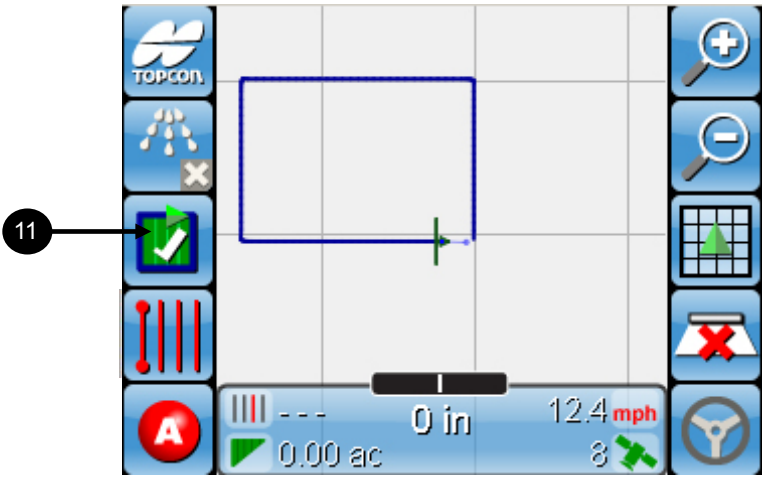


Figure 7-8. L'icône de limite devient une icône épaisse

10. Observer la ligne à l'écran, conduire le véhicule autour de la limite de votre champ jusqu'à ce que les lignes soient presque fermées. Lorsque vous approchez du point de départ de votre limite, l'icône de limite se transforme de la manière suivante (figure 7-8).

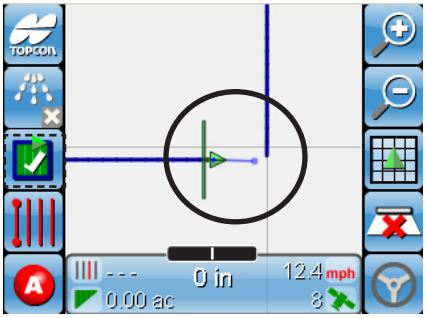


Figure 7-9. Approche du début de limite

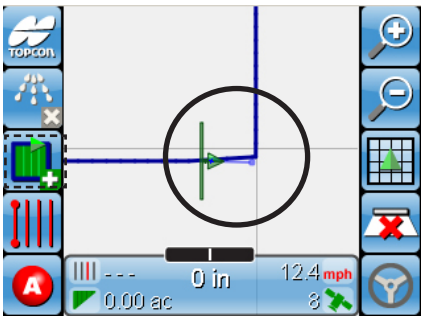


Figure 7-10. Fermer la ligne de limite

11. Sélectionner pour fermer la ligne de limite. Une ligne droite est tracée depuis le point final jusqu'au point de départ de la ligne de limite.

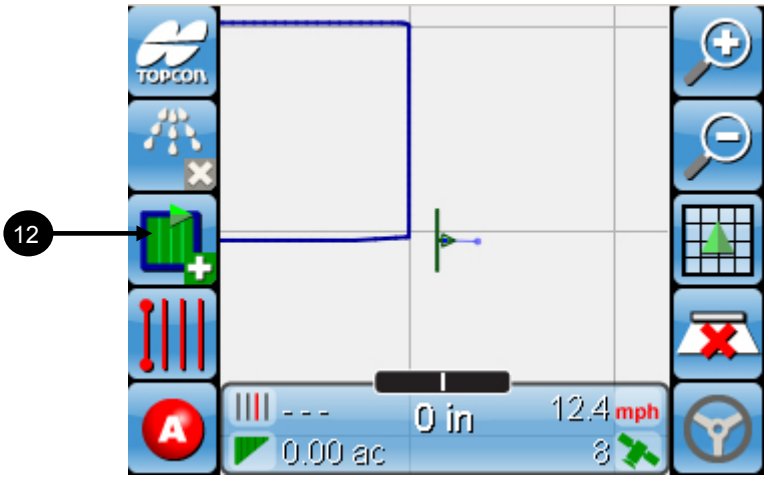


Figure 7-11. Cartographie de limite achevée

12. Sélectionner vers pour sauvegarder la limite actuelle et créer un nouveau fichier pour l'établissement de la nouvelle limite. Le fichier sauvegardé se ferme et le nouveau fichier de limite (qui sera nommé automatiquement) s'ouvre.

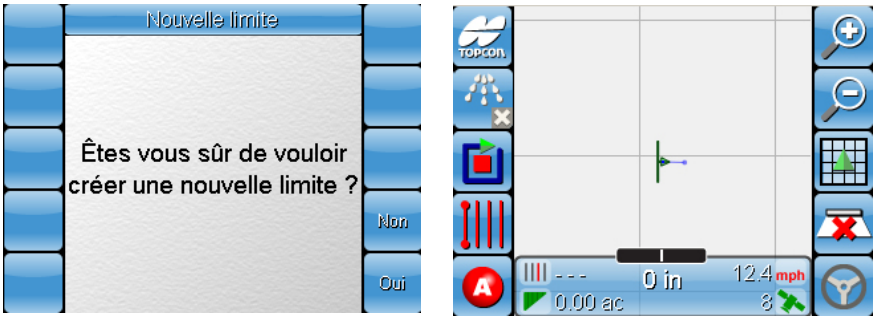


Figure 7-12. Création d'un nouveau fichier pour lancer une nouvelle carte de limite

13. À présent, il est possible de répéter l'opération décrite plus haut sur un autre champ pour créer et sauvegarder davantage de limites de champ, ou il est possible de lancer un nouveau fichier de travail.

    Se reporter au chapitre 8 pour les consignes sur la manière de lancer un travail.

Déport de limite

Le déport de limite est utilisé afin de pouvoir dessiner votre ligne de limite à une distance spécifique à gauche ou à droite de votre icône de véhicule. Si vous conduisez avec le centre de votre véhicule directement par-dessus la limite de champ, votre déport est égal à zéro. Il est parfois possible de conduire uniquement près de la limite du champ étant donné la présence d'une clôture.

Ceci est le cas lorsque vous utilisez le déport de limite. Ces valeurs de déport peuvent être positives ou négatives en fonction de la direction parcourue autour de votre champ. Ce chapitre explique comment paramétrer le déport de limite.

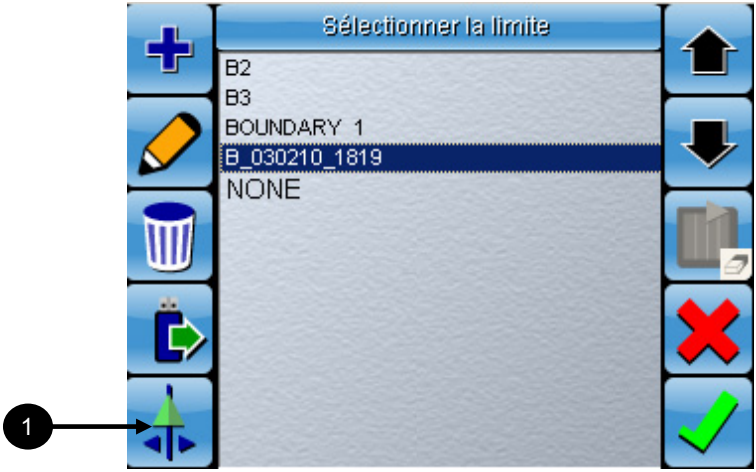


Figure 7-13. Accès à l'écran de déport de limite

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Boundary Offset (déport de limite)***

Figure 7-14. Saisie d'une valeur de déport de limite

2. Saisir une valeur de déport. Utiliser un nombre positif pour un déport vers la droite de votre véhicule et un nombre négatif pour un déport vers la gauche de votre véhicule. Normalement, cette valeur est réglée à légèrement plus de la moitié de la largeur de l'andain de votre véhicule de manière à ce que la ligne de limite soit tracée juste légèrement par-dessus le bord de l'équipement (se reporter aux figures 7-15 et 7-16).

   Se reporter à l'annexe A, page A-2 pour l'information sur la manière d'utiliser le pavé numérique.

3. Sélectionner pour confirmer votre sélection.

Figure 7-15. Déport négatif (côté gauche)

Figure 7-16. et déport positif (du côté droit)

Rappel d'une limite

Après la création d'une limite de champ, vous pouvez désirer rappeler cette limite pour l'utilisation dans différentes applications de tâche et de champ. Ce chapitre comment rappeler un fichier de limite pour une utilisation dans une nouvelle tâche.

NOTICE *AVIS*

L'écran de guidage affiche l'icône de votre véhicule sur base des coordonnées GPS de votre véhicule. Votre limite de champ sauvegardée possède également des coordonnées GPS basées sur l'emplacement du champ réel. Pour cette raison, votre véhicule doit se trouver près du champ réel pour que la limite du champ soit affichée correctement à l'écran.

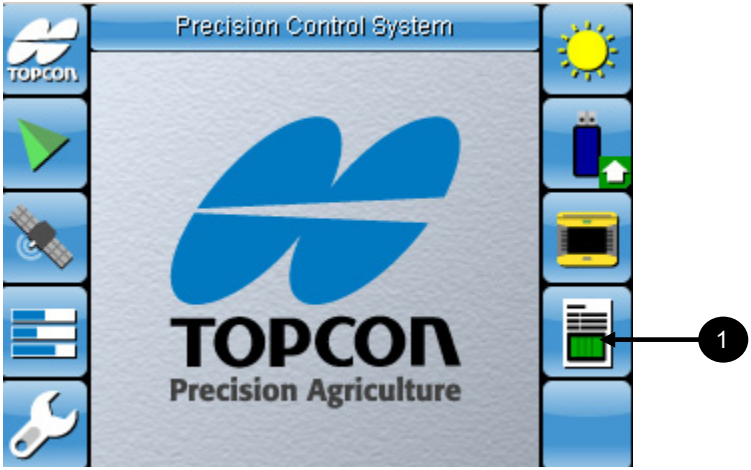


Figure 7-17. Accès à l'écran de paramétrage de tâche

En utilisant un ancien fichier de limite dans une nouvelle tâche, vérifier si le fichier de tâche est créé avant le chargement du fichier de limite.

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Job Setup (paramétrage de tâche).***

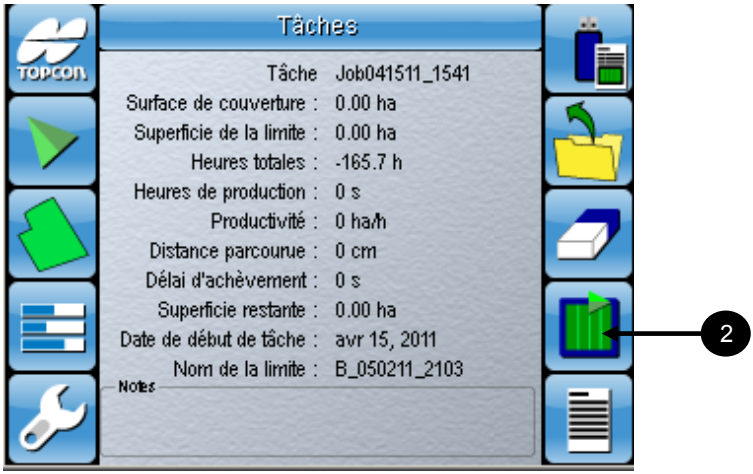

Tâches
Tâche Job041511_1541
Surface de couverture : 0.00 ha
Superficie de la limite : 0.00 ha
Heures totales : -165.7 h
Heures de production : 0 s
Productivité : 0 ha/h
Distance parcourue : 0 cm
Délai d'achèvement : 0 s
Superficie restante : 0.00 ha
Date de début de tâche : avr 15, 2011
Nom de la limite : B_050211_2103
Notes
2

Figure 7-18. Accès à l'écran de sélection de limite

2. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Boundary Selection (sélection de limite).***

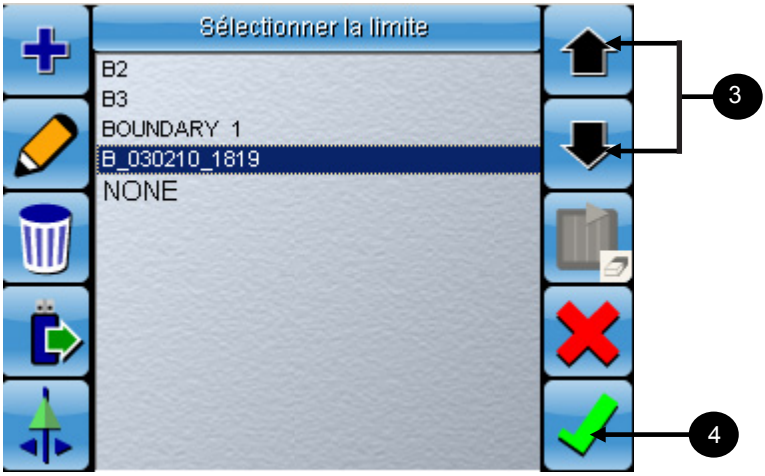


Figure 7-19. Sélection d'un fichier de limite

3. Sélectionner les boutons de flèche vers le haut et le bas pour sélectionner un fichier de limite.

4. Sélectionner pour confirmer votre sélection et retourner à l'écran ***Job Setup (paramétrage de tâche).***

5
Tâches
Tâche Job041511_1541
Surface de couverture : 0.00 ha
Superficie de la limite : 0.00 ha
Heures totales : -165.6 h
Heures de production : 0 s
Productivité : 0 ha/h
Distance parcourue : 0 cm
Délai d'achèvement : 0 s
Superficie restante : 0.00 ha
Date de début de tâche : avr 15, 2011
Nom de la limite : B_050211_2103
Notes

Figure 7-20. Retour à l'écran Guidance (guidage)

5. Sélectionner pour retourner à l'écran ***Guidance (guidage).***

Figure 7-21. La limite est affichée à l'écran Guidance (guidage).

Votre limite s'affiche à l'écran.

Remarques :

Lancement d'une nouvelle tâche

Ce chapitre explique comment lancer une tâche pour effectuer une cartographie de couverture en utilisant le logiciel de guidage du système 110/150. Vous devez créer ou sélectionner une page avant de commencer la cartographie de couverture. Il est recommandé de créer un nouveau fichier de tâche pour chaque nouveau champ. Les fichiers de limite peuvent également attachés à des tâches spécifiques en sélectionnant le fichier de limite lorsqu'une tâche est active. Se reporter au chapitre 7 pour l'information sur la manière de paramétrer votre véhicule avant de commencer une tâche.

NOTICE *AVIS*

Une entrée GPS doit être détectée avant l'accès à l'écran Job Setup (paramétrage de tâche).

Procédure

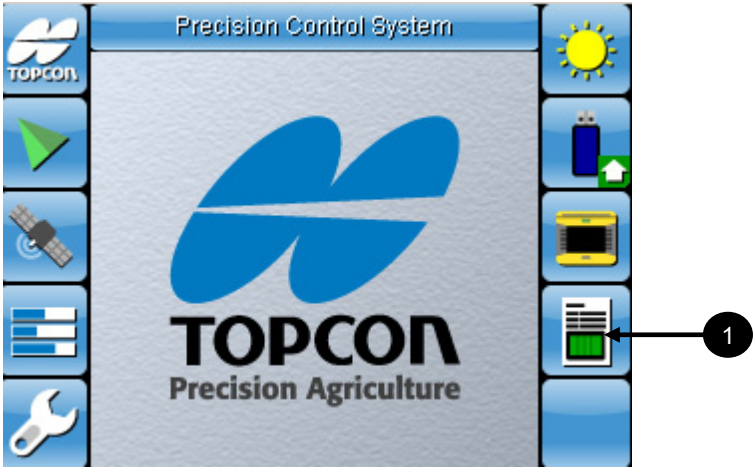


Figure 8-1. Accès à l'écran Job Setup (paramétrage de tâche)

Commencer par paramétrer votre logiciel selon les besoins, conformément aux consignes du chapitre 6.

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Job Setup (paramétrage de tâche).***

Tâches
Tâche Job041511_1541
Surface de couverture : 0.00 ha
Superficie de la limite : 0.00 ha
Heures totales : -165.7 h
Heures de production : 0 s
Productivité : 0 ha/h
Distance parcourue : 0 cm
Délai d'achèvement : 0 s
Superficie restante : 0.00 ha
Date de début de tâche : avr 15, 2011
Nom de la limite : B_050211_2103
Notes
2

Figure 8-2. Accès à l'écran Job Selection (sélection de tâche)

2. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Job (sélection de tâche)***

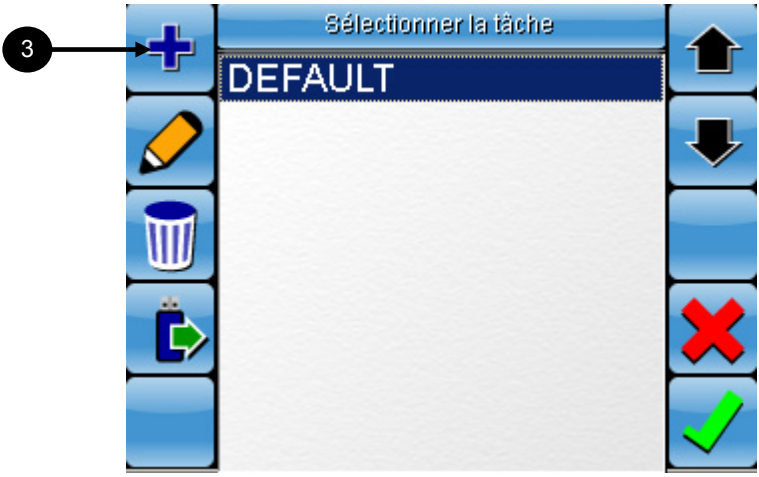


Figure 8-3. Création d'un nouveau fichier de tâche

3. Sélectionner pour créer un nouveau fichier de tâche d'application.

Figure 8-4. Saisie d'un nouveau nom de tâche ou utilisation du nom généré

4. Saisir un nouveau nom de tâche (option) ou utiliser le nom généré. Se reporter à l'annexe E pour l'information sur le nom de fichier généré. Se reporter à l'annexe A, page A-9 pour utiliser le clavier alphanumérique.

5. Sélectionner pour accepter le nom et retourner à l'écran ***Job Setup (paramétrage de tâche).***

Tâches
TOPCON
6
Tâche Job041511_1541
Surface de couverture : 0.00 ha
Superficie de la limite : 0.00 ha
Heures totales : -165.6 h
Heures de production : 0 s
Productivité : 0 ha/h
Distance parcourue : 0 cm
Délai d'achèvement : 0 s
Superficie restante : 0.00 ha
Date de début de tâche : avr 15, 2011
Nom de la limite : B_050211_2103
Notes

Figure 8-5. Après la sélection de la tâche, retourner à l'écran Guidance (guidage).

6. Sélectionner pour retourner à ***l'écran Guidance (guidage).***

Figure 8-6. Lancement de la cartographie de couverture

7. Agir comme suit en fonction de la méthode de détection de couverture utilisée. Se reporter à la page 6-39 :

   - Manual (manuel) - sélectionner pour activer la cartographie de couverture et conduire. L'icône se transforme en pendant que la cartographie de couverture est active.

   - Switched (commutée) - active la source d'entrée positive pour activer la carte de couverture et conduire. L'icône se transforme en pendant que la cartographie de couverture est active.

8. Lorsque la cartographie de couverture est active, conduire autour du champ jusqu'à ce que vous ayez cartographié les zones désirées. Pour vous aider, vous pouvez sélectionner parmi trois motifs de guidage (se reporter au chapitre 9). Ceci créera des lignes que vous pouvez suivre pour une couverture plus précise de votre champ.

   Se reporter au chapitre 9 pour l'information au sujet de la sélection de l'application d'un motif de guidage.

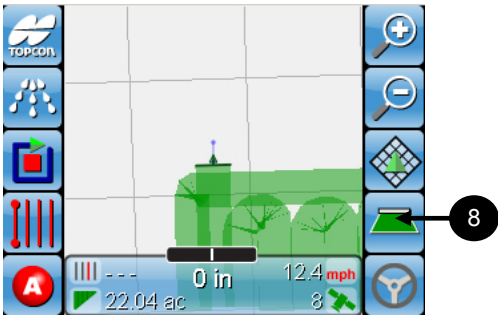


Figure 8-7. La cartographie de couverture est en marche

Figure 8-8. La cartographie de couverture est à l'arrêt

8. Sélectionner pour arrêter la cartographie de couverture. L'icône se transforme en pour afficher indiquant que la cartographie est arrêtée.

La carte de couverture est à présent sauvegardée dans le fichier de tâche créé et que vous pouvez rappeler à tous moments.

Rappel d'une tâche

À la fin d'une tâche, vous pouvez désirer rappeler la carte de couverture pour l'examiner. Ce chapitre explique comment rappeler un fichier de tâche.

NOTICE *AVIS*

L'écran de guidage affiche, l'icône de votre véhicule, sur base des cordonnées GPS de votre véhicule. Votre carte de couverture sauvegardée (fichier de tâche) possède également les coordonnées GPS sur base de l'emplacement du champ réel. De ce fait, votre véhicule doit être proche du champ réel pour que la carte de couverture soit affichée correctement à l'écran.

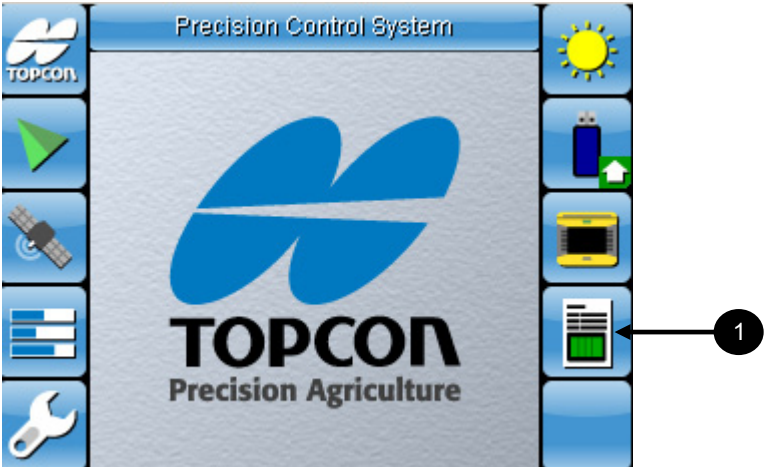


Figure 8-9. Accès à l'écran Job Setup (paramétrage de tâche)

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Job Setup (paramétrage de tâche)***

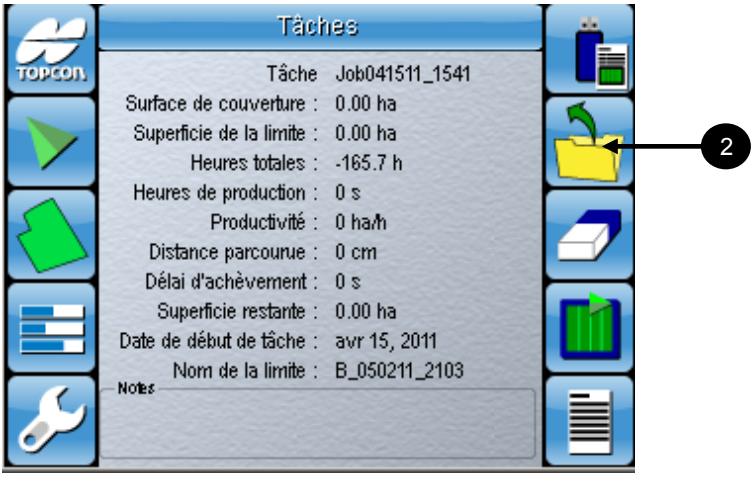

Tâches
Tâche Job041511_1541
Surface de couverture : 0.00 ha
Superficie de la limite : 0.00 ha
Heures totales : -165.7 h
Heures de production : 0 s
Productivité : 0 ha/h
Distance parcourue : 0 cm
Délai d'achèvement : 0 s
Superficie restante : 0.00 ha
Date de début de tâche : avr 15, 2011
Nom de la limite : B_050211_2103
Notes
2

Figure 8-10. Accès à l'écran Job Selection (sélection de tâche)

2. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Job Selection (sélection de tâche)***

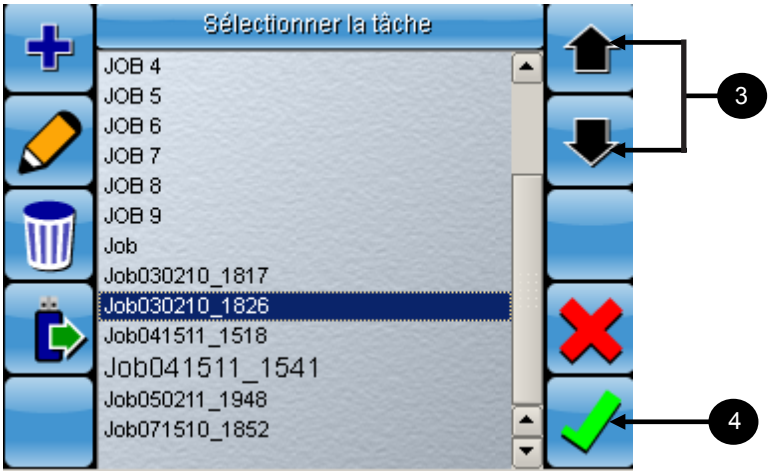


Figure 8-11. Sélection d'un fichier de tâche

3. Sélectionner les boutons avec flèche vers le haut et le bas pour sélectionner un fichier de limite.
4. Sélectionner pour confirmer votre sélection et retourner à l'écran ***Job Setup (paramétrage de tâche)***

5
Tâches
Tâche Job041511_1541
Surface de couverture : 0.00 ha
Superficie de la limite : 0.00 ha
Heures totales : -165.6 h
Heures de production : 0 s
Productivité : 0 ha/h
Distance parcourue : 0 cm
Délai d'achèvement : 0 s
Superficie restante : 0.00 ha
Date de début de tâche : avr 15, 2011
Nom de la limite : B_050211_2103
Notes

Figure 8-12. Retour à l'écran Guidance (guidage)

5. Sélectionner pour retourner à l'écran Guidance (guidage).

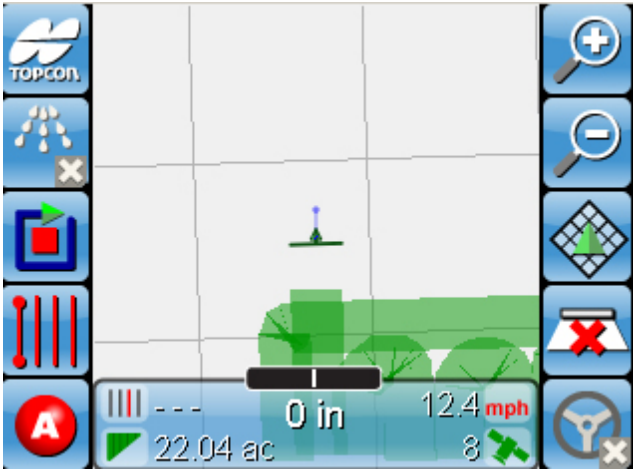


Figure 8-13. La carte de couverture du fichier de tâche s'affiche

Votre carte de couverture (créée pendant la tâche) s'affiche à l'écran.

Création d'un rapport de couverture

Après l'achèvement d'une carte de couverture, vous pouvez créer et exporter un fichier pdf avec les détails de votre couverture. Votre rapport de couverture contient les éléments suivants :

- Nom de la tâche
- Date de début et de fin
- Superficie totale couverte
- Durée totale
- Couverture totale en heures de cartographie active
- Distance parcourue
- Nom de limite
- Zone de limite
- Remarques

]

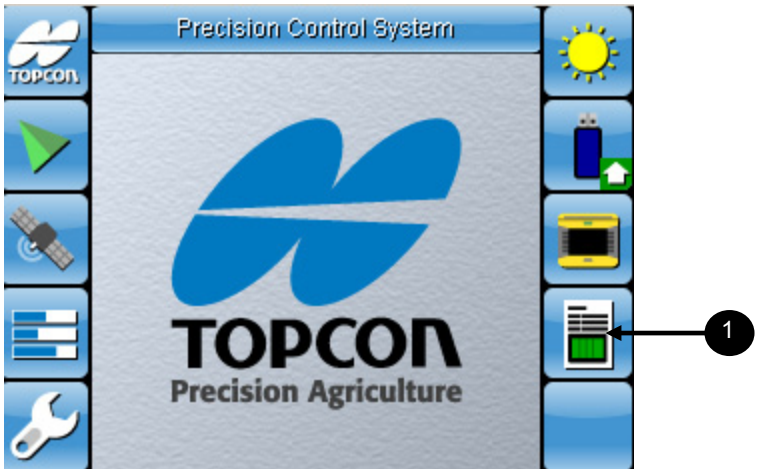


Figure 8-14. Accès à l'écran Job Setup (paramétrage de tâche)

Votre clé USB doit offrir suffisamment d'espace. Elle doit être introduite dans le port USB à l'avant de la console avant de poursuivre.

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Job Setup (paramétrage de page)***

Tâches
Tâche Job041511_1541
Surface de couverture : 0.00 ha
Superficie de la limite : 0.00 ha
Heures totales : -165.6 h
Heures de production : 0 s
Productivité : 0 ha/h
Distance parcourue : 0 cm
Délai d'achèvement : 0 s
Superficie restante : 0.00 ha
Date de début de tâche : avr 15, 2011
Nom de la limite : B_050211_2103
Notes
2

Figure 8-15. Un fichier de tâche doit être actif pour créer un rapport de tâche

Vous devez avoir sélectionné un fichier de tâche avant de poursuivre.

2. Sélectionner pour créer un rapport de couverture à exporter sur la clé USB.

Figure 8-16. Exportation en cours

Figure 8-17. Exportation achevée

4. Vous devez voir les écrans suivants. Si l'exportation du rapport a réussi, vous voyez l'image illustrée du côté droit.

5. Sélectionner (Figure 8-17) pour quitter l'écran. Vous êtes renvoyé à l'écran Job Selection (sélection de tâche).

Votre clé USB, le rapport de carte de couverture se trouve dans un dossier nommé ***Reports (rapports)*** au format de fichier pdf. Un exemple suit de l'aspect d'un rapport de couverture.

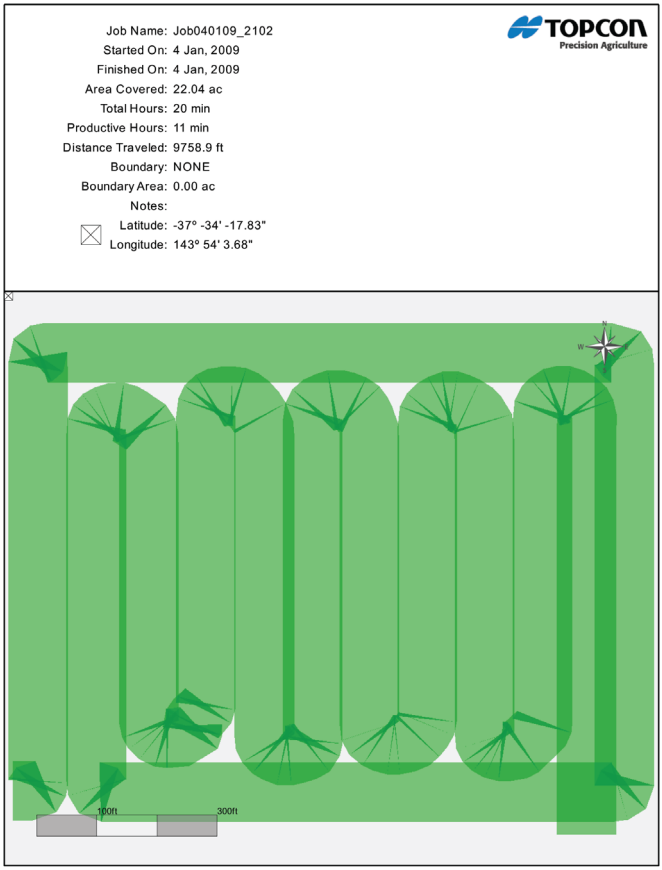


Figure 8-18. Exemple de rapport de couverture

Cartes appliquées

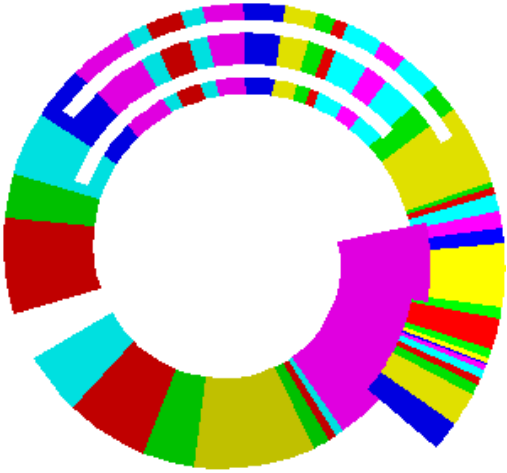


Figure 8-19. Exemple d'aspect de carte appliquée chargée dans un logiciel d'affichage de fichier de forme

Lorsqu'un rapport de couverture est exporté, des fichiers de forme de couverture sont automatiquement créés et exportés. Ces fichiers de forme sont appelés des ***cartes appliquées*** et sont affichés en utilisant LynxQMap ou tout autre logiciel qui peut afficher les fichiers de forme.

Ces cartes enregistrent les données de couverture qui peuvent être affichées dans différentes teintes représentant différents taux et d'autres données similaires.

Utilisation des motifs de guidage

Ce chapitre explique comment créer, utiliser et sauvegarder des motifs de guidage qui peuvent être réutilisés dans un champ spécifique pendant une tâche. Il existe 4 motifs de guidage qui peuvent être utilisés et il existe des lignes AB, des courbes identiques, des courbes adaptatives et des pivots.

Courbes identiques

NOTICE *AVIS*

L'option des courbes identiques est disponible uniquement sur le système 150 avec Auto-Steering (direction automatique) et AGI-3.

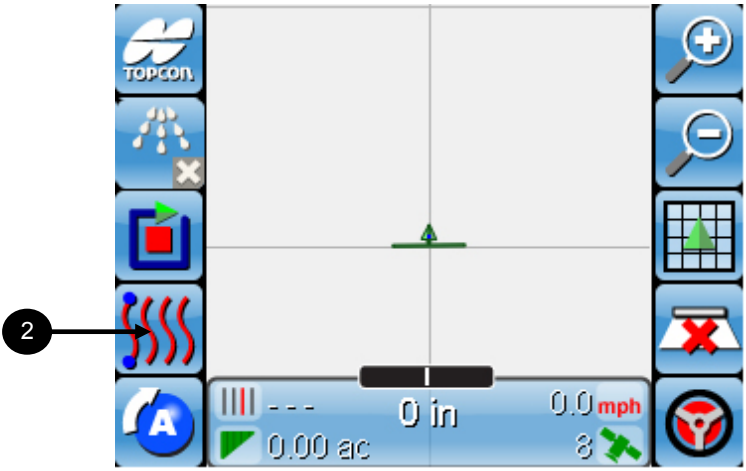


Figure 9-1. Accès à l'écran Guidance Pattern (motif de guidage)

1. Conduire votre véhicule au bord du champ là où vous désirez tracer votre ligne courbe.
2. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Guidance Pattern (sélection de motif de guidage).***

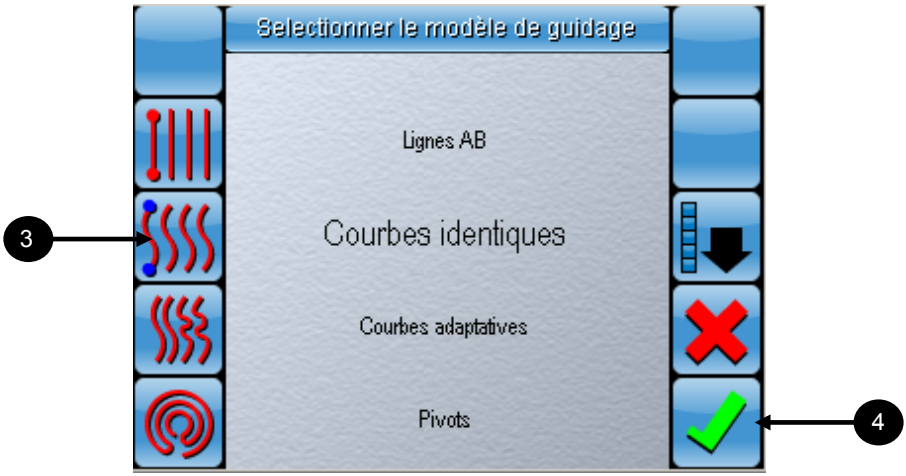


Figure 9-2. Sélection du motif de guidage de courbes identiques

3. Sélectionner (figure 9-2) pour sélectionner le motif de guidage de courbes identiques.
4. Sélectionner (figure 9-2) pour confirmer votre sélection.

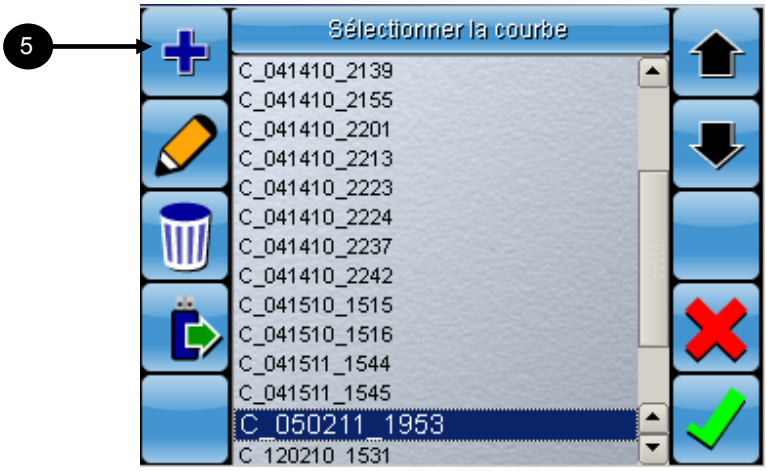


Figure 9-3. Création d'un nouveau fichier de courbe identique

5. Sélectionner (figure 9-3) pour créer un nouveau fichier de motif de guidage de courbe identique.

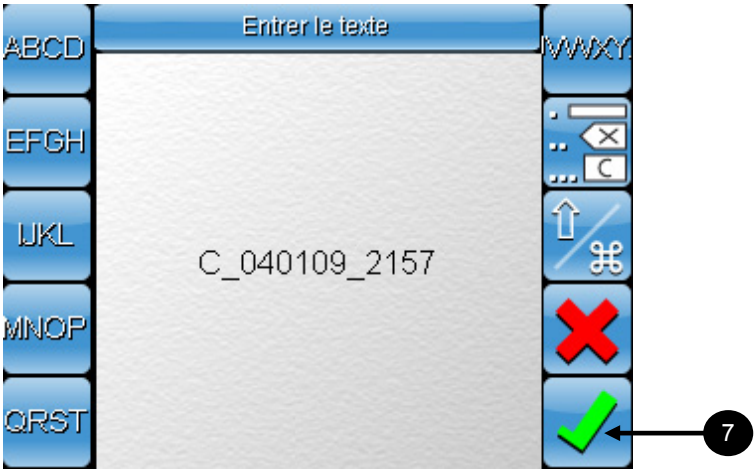


Figure 9-4. Sélection d'un nouveau nom de fichier ou sélection d'un nom par défaut

6. Vous pouvez saisir un nouveau nom de fichier de courbe ou utiliser le nom généré. Se reporter à l'annexe E pour l'information sur le nom de fichier généré. Se reporter à l'annexe A, page A-9 pour utiliser le clavier alphanumérique.

7. Sélectionner pour confirmer votre sélection.

Figure 9-5. Lancement de la cartographie de couverture

8. Sélectionner pour activer la cartographie de couverture.

9. Sélectionner pour paramétrer le premier point du chemin de guidage de courbe identique (figure 9-5).

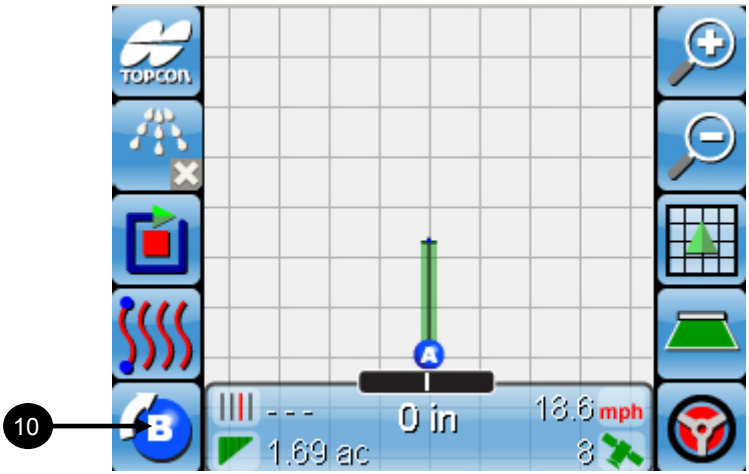


Figure 9-6 Paramétrage de votre point A

10. Conduire le long de votre courbe désirée et sélectionner pour marquer l'extrémité de votre courbe.

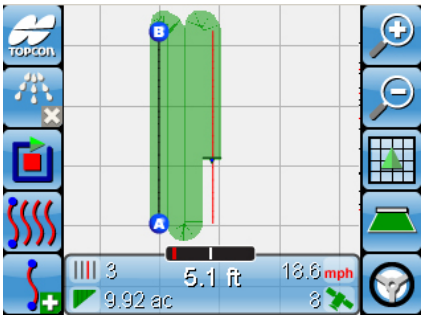


Figure 9-7 Vers le haut et l'arrière

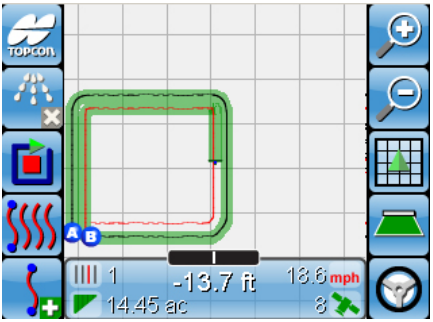


Figure 9-8 Rond et rond

Les deux méthodes les plus courantes de couverture utilisées avec les courbes identiques sont Up (vers le haut) et Back (vers l'arrière) (Figure 9-7) et Round (rond) et Round (rond) (Figure 9-8).

Les chemins de guidage de courbes identiques sont utiles lorsque vous désirez vous assurer de ce que chaque passage est le même

que le premier. Ceci vous permet d'éviter les obstacles tels que les pierres et les arbres en maintenant une cohérence dans le chemin de guidage.

11. Suivre le chemin de guidage en utilisant votre méthode de couverture choisie pour achever la carte de couverture.

12. Remarque : sélectionner à tout moment (Figures 9-7 et 9-8) pour fermer (et sauvegarder) le fichier des courbes identiques actuel et créer un nouveau fichier de courbes identiques. Le fichier créé de courbes identiques sera nommé et chargé automatiquement et vous pouvez saisir immédiatement les nouveaux points AB. Vous pouvez renommer le fichier créé en accédant à l'écran ***Select Guidance Pattern (sélectionner le motif de guidage)*** et en sélectionnant les courbes identiques (Figure 9-2).

Courbes adaptatives (système 110)

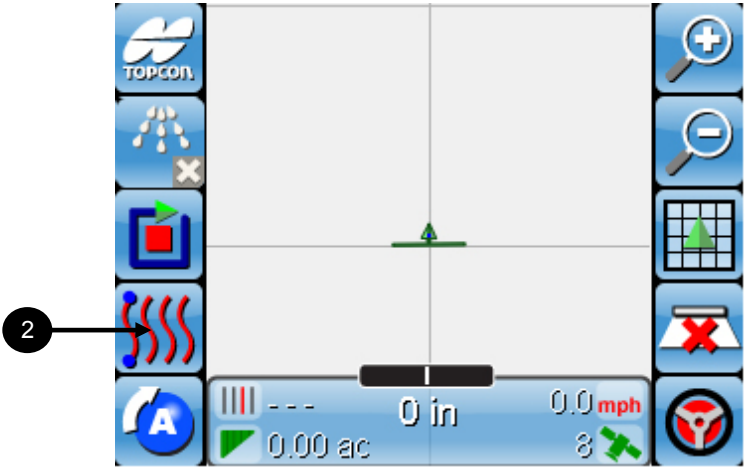


Figure 9-9. Accès à l'écran Guidance Pattern (motif de guidage)

1. Conduire votre véhicule pour le bord du champ où vous désirez tracer votre ligne courbe.
2. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Guidance Pattern (sélection du motif de guidage)***

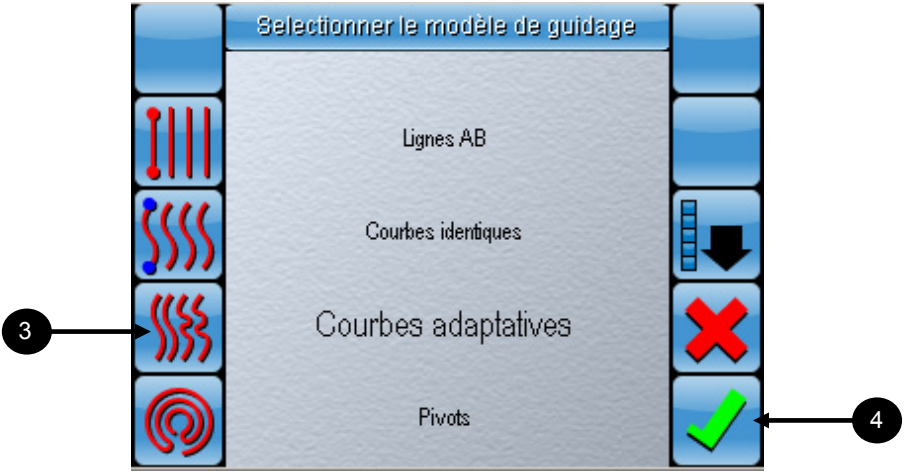


Figure 9-10. Sélectionner le motif de guidage de courbes adaptatives

3. Sélectionner (figure 9-10) pour sélectionner le motif de guidage de courbes adaptatives.
4. Sélectionner (figure 9-10) pour confirmer votre sélection.

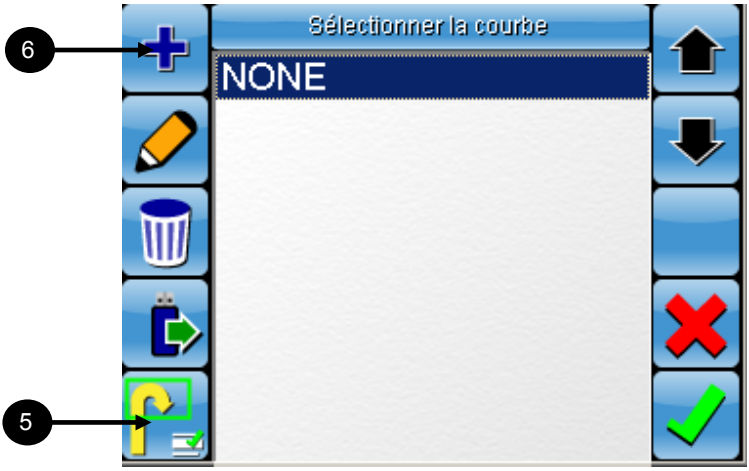


Figure 9-11. Création d'un nouveau fichier de courbe adaptative

5. Sélectionner (figure 9-11) pour sélectionner un mode de courbe adaptative. Se reporter à la page 9-10 pour les consignes de sélection et d'utilisation du mode de courbe adaptative.

NOTICE *AVIS*

L'option de mode (figure 9-11), sous courbes adaptatives est uniquement disponible en utilisant la fonction Auto-Steering (direction automatique) avec AGI-3. Plus d'informations sur les modes de courbe adaptative figurent à la page 6-18.

6. Sélectionner (figure 9-11) pour créer un nouveau fichier de motif de guidage de courbe adaptative.

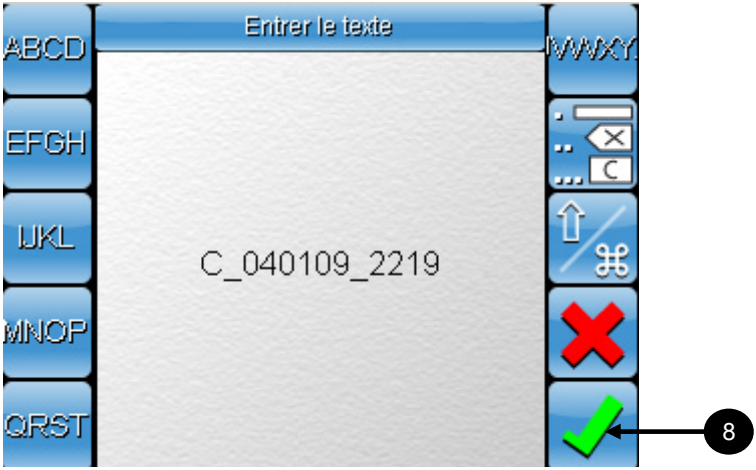


Figure 9-12. Saisir un nouveau nom de fichier ou sélectionner le nom par défaut

7. Vous pouvez saisir un nouveau nom de fichier de courbe ou utiliser le nom généré. Se reporter à l'annexe E pour l'information sur le nom de fichier généré. Se reporter à l'annexe A, page A-9 pour utiliser le clavier alphanumérique.

8. Sélectionner pour confirmer votre sélection.

Figure 9-13. Lancement de la cartographie de couverture

9. Sélectionner pour mettre en marche la cartographie de couverture.

NOTICE

AVIS

Les courbes adaptatives possèdent trois modes différents. Pour les consignes détaillées de réalisation des courbes adaptatives dans ces modes, se reporter à la page 9-10.

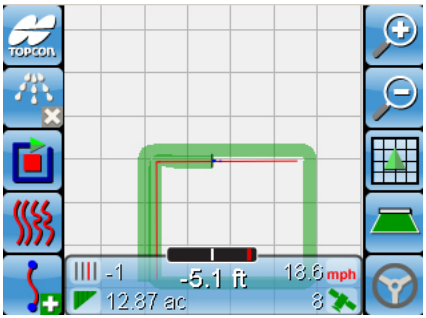


Figure 9-14. Effectuer un premier passage

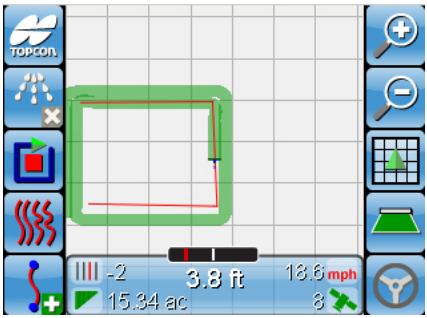


Figure 9-15. Une ligne courbe s'affiche

10. Les lignes de courbe adaptative s'affichent parallèlement aux chemins couverts précédemment.

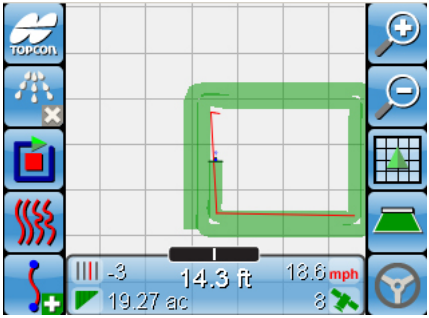


Figure 9-16. Une autre ligne courbe s'affiche au coin suivant

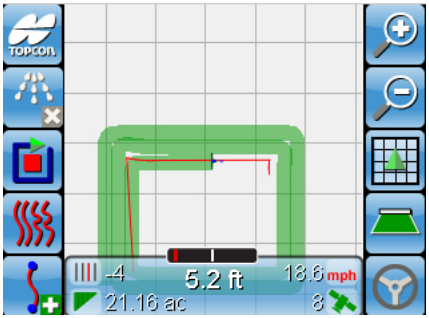


Figure 9-17. De nouvelles lignes courbes s'affichent sur base de la ligne de couverture précédente

11. Suivre ces lignes autour de votre champ pour achever votre carte de couverture en mode de courbe adaptative.

12. Remarque - sélectionner à tout moment pour fermer (et sauvegarder) le fichier de courbe adaptative actuel et créer un nouveau fichier de courbe adaptative.

    Le fichier de courbe adaptative créé peut être nommé et chargé automatiquement. Vous pouvez commencer immédiatement l'enregistrement de nouvelles lignes courbes. Vous pouvez renommer le fichier créé en accédant à l'écran ***Select Guidance Pattern (sélection de motif de guidage)*** et en sélectionnant Adaptive Curves (courbes adaptatives).

Modes de courbe adaptative (système 150)

Les consignes du chapitre suivant sont la suite de l'étape 5 de la page 9-6.

NOTICE *AVIS*

Les modes de courbe adaptative sont disponibles uniquement sur la console du système 150 avec Auto-Steering (direction automatique) et AGI-3 activé.

Couverture déclenchée

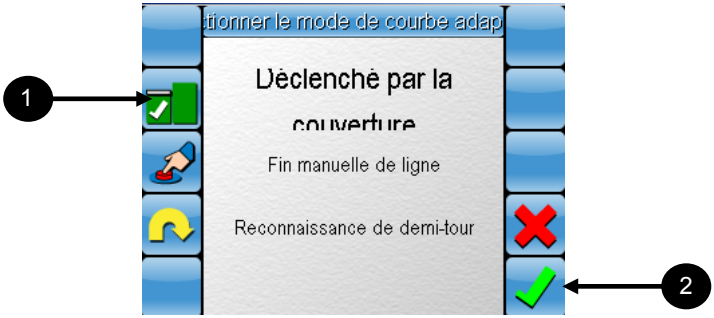


Figure 9-18. Couverture déclenchée

1. Sélectionner **Couverture déclenchée**.
2. Sélectionner pour confirmer votre sélection.

Vous serez renvoyé à l'écran ***Select Curve (sélection de courbe)*** Figure 9-11. Suivre les étapes 6 à 8 de la page 9-7 puis suivre les étapes décrites ici.

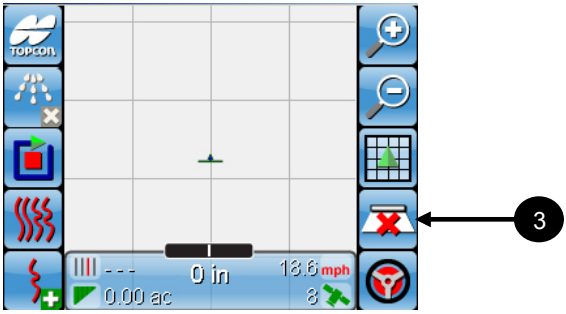


Figure 9-19. Lancement de la cartographie de couverture

3. Sélectionner pour mettre en marche la cartographie de couverture. Ceci déclenche automatiquement le suivi de votre chemin de guidage.

4. Sélectionner pour arrêter la cartographie de couverture une fois que vous avez achevé votre passage.

NOTICE

AVIS

Le suivi du chemin de guidage dans le mode de couverture déclenchée commence lorsque la cartographie de couverture est mise en marche et s'arrête lorsqu'elle est arrêtée. Chaque fois que la cartographie de couverture est mise en marche, un nouveau chemin de guidage commence le suivi.

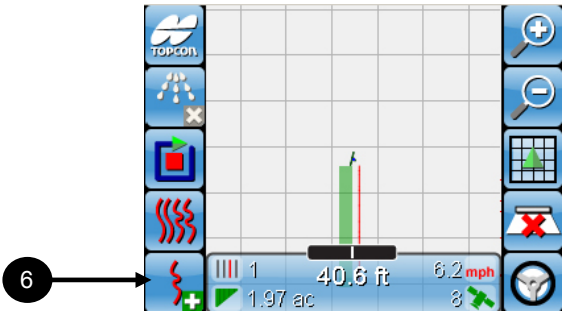


Figure 9-20. Le chemin de guidage s'affiche parallèlement au dernier passage de couverture

En conduisant votre véhicule à côté du dernier passage de couverture, le chemin de guidage s'affiche parallèlement à lui.

5. Suivre le chemin de guidage et répéter les étapes 3 et 4 jusqu'à l'achèvement de la couverture du champ entier.

6. Remarque - sélectionner (figure 9-20) à tout moment pour fermer (et sauvegarder) le fichier actuel de courbe adaptative et créer un nouveau fichier de courbe adaptative.

   Le fichier de courbe adaptative créé peut être nommé et chargé automatiquement. Vous pouvez commencer immédiatement l'enregistrement de nouvelles lignes courbes. Vous pouvez renommer le fichier créé en accédant au menu ***Guidance Pattern (motif de guidage)*** et en sélectionnant Adaptive Curves (courbes adaptatives).

Fin de rangée manuelle

Figure 9-21. Couverture déclenchée

1. Sélectionner **Fin de rangée manuelle**
2. Sélectionner pour confirmer votre sélection.

Vous êtes renvoyé à l'écran ***Select Curve (sélection de courbe)*** Figure 9-11. Suivre les étapes 6 à 8 de la page 9-7 puis suivre les étapes décrites ici.

Figure 9-22. Lancement de la cartographie de couverture

3. Sélectionner pour mettre en marche la cartographie de couverture.
4. Sélectionner pour paramétrer le premier point du chemin de guidage.

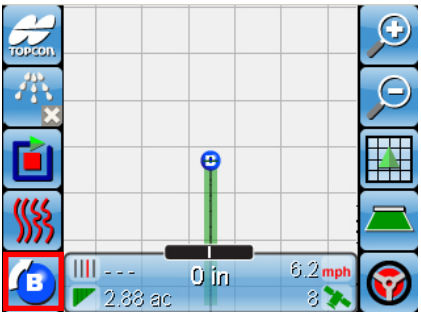


Figure 9-23. Paramétrage du point B pour marquer la fin de la rangée

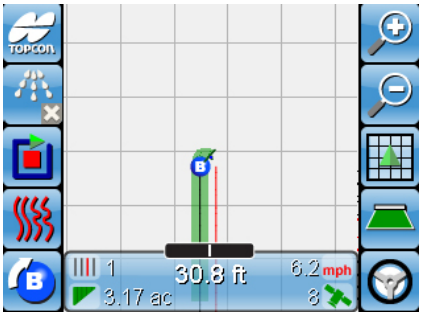


Figure 9-24. Les chemins sont parallèles

5. Conduire le long de votre courbe désirée et sélectionner (figure 9-23) pour marquer le point final du chemin de guidage.

   Le chemin de guidage s'affiche entre vos points A et B. En conduisant votre véhicule près de votre dernier passage, le chemin de guidage se déplace et s'affiche parallèlement à lui (figure 9-24).

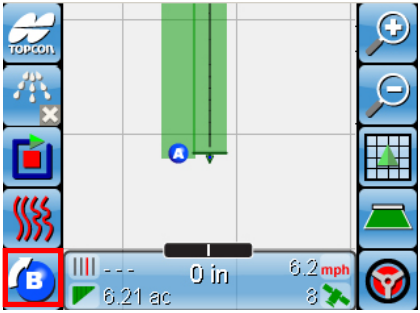


Figure 9-25. Paramétrage du point B pour marquer la fin de la rangée

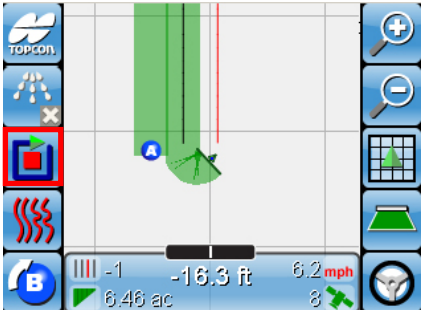


Figure 9-26. Les chemins sont parallèles

6. Suivre le chemin de guidage et sélectionner à nouveau (figure 9-25) pour marquer l'extrémité du chemin et lancer un nouveau chemin. Agir de cette manière jusqu'à la fin de la couverture de votre champ.

7. Sélectionner pour arrêter la cartographie de couverture.

Reconnaissance de virage en U

Figure 9-27. Couverture déclenchée

1. Sélectionner **Rreconnaissance de virage en U.**

2. Sélectionner pour confirmer votre sélection.

Vous serez renvoyé à l'écran ***Select Curve (sélection de courbe)*** Figure 9-11. Suivre les étapes 6 à 8 de la page 9-7 puis suivre la procédure depuis l'étape 3 de la page 9-15.

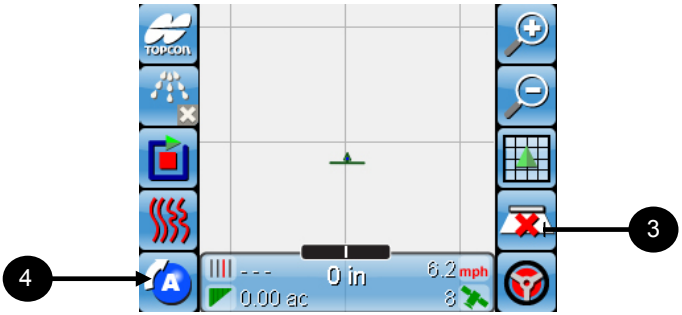


Figure 9-28. Lancement de cartographie de couverture

3. Sélectionner pour mettre en fonction la cartographie de couverture.

4. Sélectionner pour paramétrer le premier point du chemin de guidage.

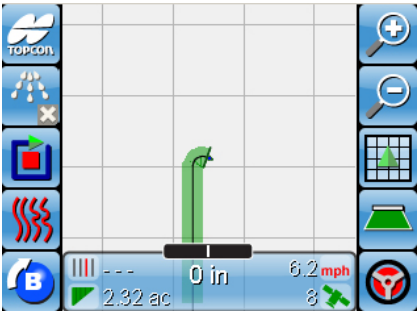


Figure 9-29. Effectuer un virage en U pour marquer la fin de la rangée

Figure 9-30. Les chemins sont parallèles

5. Conduire le long de votre courbe désirée et effectuer un virage en U pour marquer le point final du chemin de guidage.

   Le chemin de guidage s'affiche entre vos points A et B. En conduisant votre véhicule près de votre dernier passage, le chemin de guidage se déplace et devient parallèle à lui.

Figure 9-31. Effectuer un virage en U pour marquer la fin de la rangée

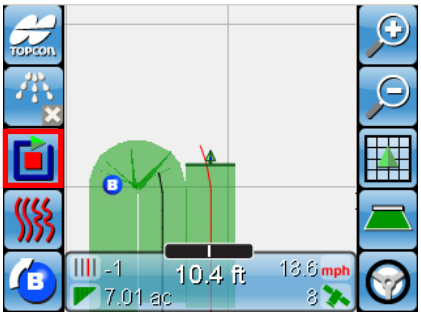


Figure 9-32. Arrêt de couverture

6. Suivre le chemin de guidage et effectuer un virage en U à nouveau pour marquer la fin du chemin et en commencer un nouveau. Agir de cette manière jusqu'à la fin de la couverture de votre champ.

7. Sélectionner (figure 9-32) pour arrêter la cartographie de couverture.

Lignes AB

Figure 9-33. Accès à l'écran Select Guidance Pattern (sélection de motif de guidage)

1. Conduire votre véhicule vers le bord du champ où vous désirez tracer votre ligne AB.
2. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Guidance Pattern (sélection du motif de guidage).***

Figure 9-34. Sélection du motif de guidage de lignes AB

3. Sélectionner pour sélectionner le motif de guidage des lignes AB.

4. Sélectionner pour confirmer la sélection.

Figure 9-35. Création d'un nouveau fichier de lignes AB

5. Sélectionner pour créer un nouveau fichier de motif de guidage de lignes AB.

Figure 9-36. Saisie d'un nouveau nom de fichier ou sélection d'un nom par défaut

6. Vous pouvez saisir un nouveau nom de fichier de ligne AB ou utiliser le nom généré. Se reporter à l'annexe E pour l'information sur le nom de fichier généré. Se reporter à l'annexe A, page A-9 pour utiliser le clavier alphanumérique.

7. Sélectionner pour confirmer votre sélection.

Figure 9-37. Lancement de la cartographie de couverture

8. Sélectionner pour activer la cartographie de couverture (Figure 9-37).

9. Sélectionner pour paramétrer le premier point de la ligne AB (Figure 9-37).

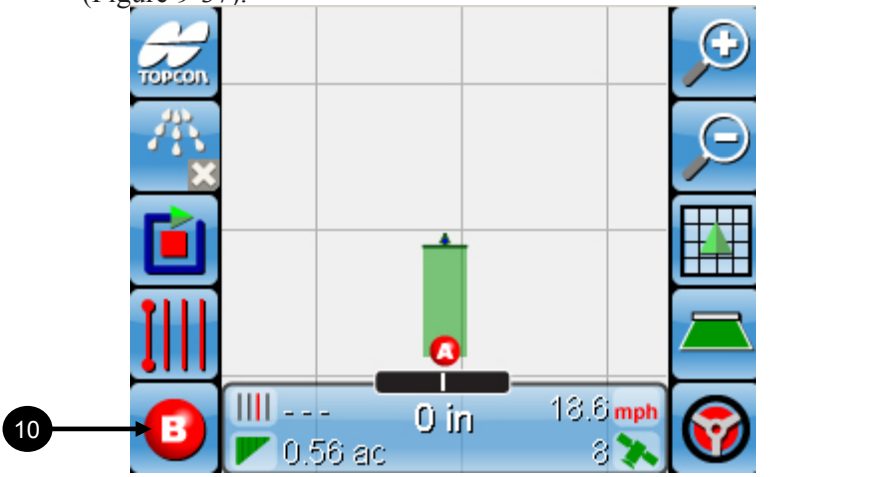


Figure 9-38. Paramétrage du premier point de la ligne AB

10. Conduire en ligne droite pour atteindre l'autre extrémité de votre champ et sélectionner pour marquer le second point de la ligne AB.

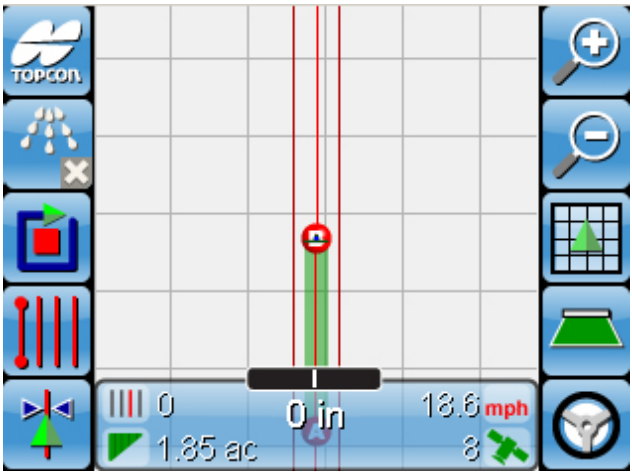


Figure 9-39. Paramétrage du second point de la ligne AB

11. À présent une ligne droite s'affiche (figure 9-39).

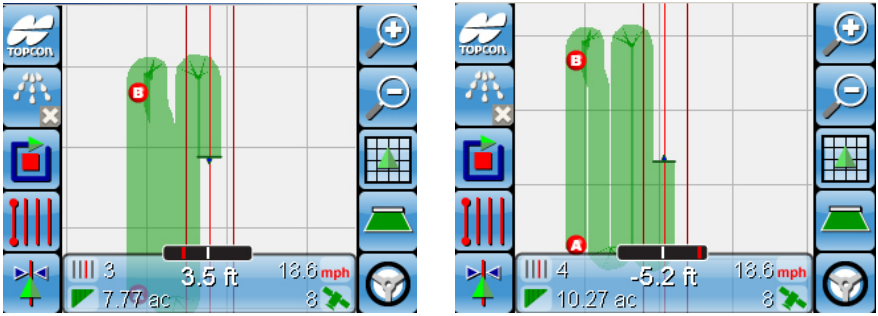


Figure 9-40. Suivre la ligne vers le haut et le bas de votre champ

12. Suivre cette ligne de haut en bas à travers votre champ pour achever la carte de couverture.

13. Remarque : sélectionner à tout moment pour déplacer le chemin de guidage afin de l'aligner sur le centre du véhicule. Se reporter à la page 9-28 pour plus d'information sur l'utilisation de la fonction de déplacement (nudge).

Pivot

Figure 9-41. Accès à l'écran Select Guidance Pattern (sélection de motif de guidage)

1. Conduire votre véhicule au bord du champ là où vous désirez tracer votre ligne de pivot.
2. Sélectionner pour accéder à l'écran Select Guidance Pattern (sélection du motif de guidage).

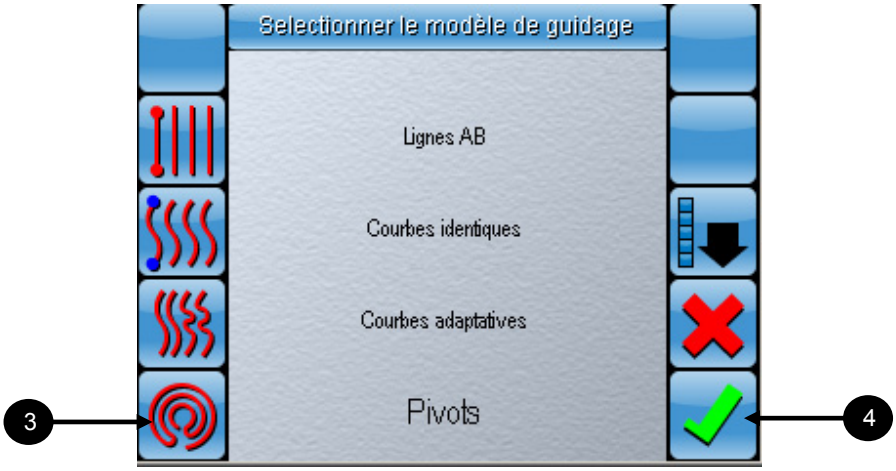


Figure 9-42. Sélection du motif de guidage de pivots

3. Sélectionner (figure 9-42) pour sélectionner le motif de guidage de pivot.

4. Sélectionner (figure 9-42) pour confirmer la sélection.

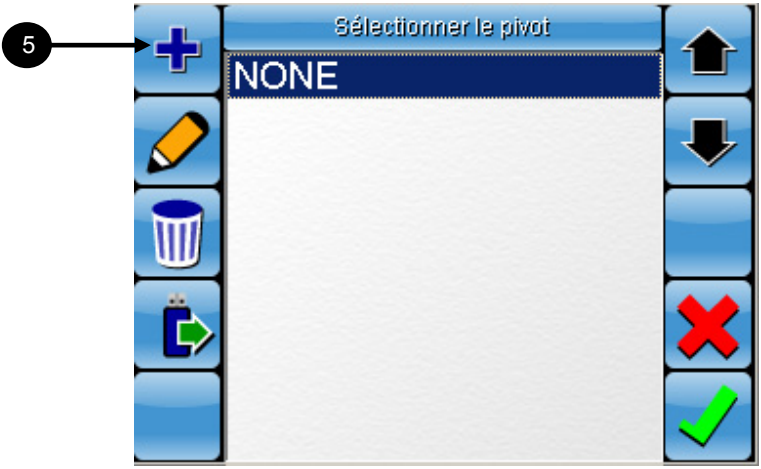


Figure 9-43. Création d'un nouveau fichier de pivot

5. Sélectionner pour créer un nouveau fichier de motif de guidage de pivot.

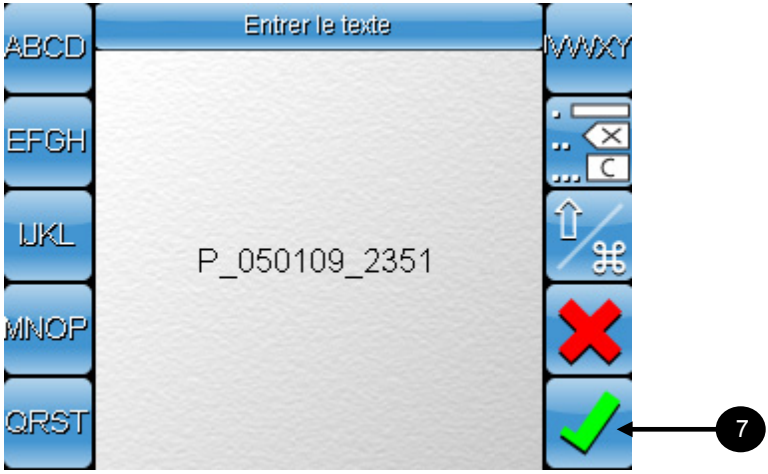


Figure 9-44. Saisie d'un nouveau nom de fichier ou sélection d'un nom par défaut

6. Saisir un nouveau nom de fichier de pivot (option) ou utiliser le nom généré. Se reporter à l'annexe E pour l'information sur le nom de fichier généré. Se reporter à l'annexe A, page A-9 pour utiliser le clavier alphanumérique.

7. Sélectionner pour confirmer votre sélection.

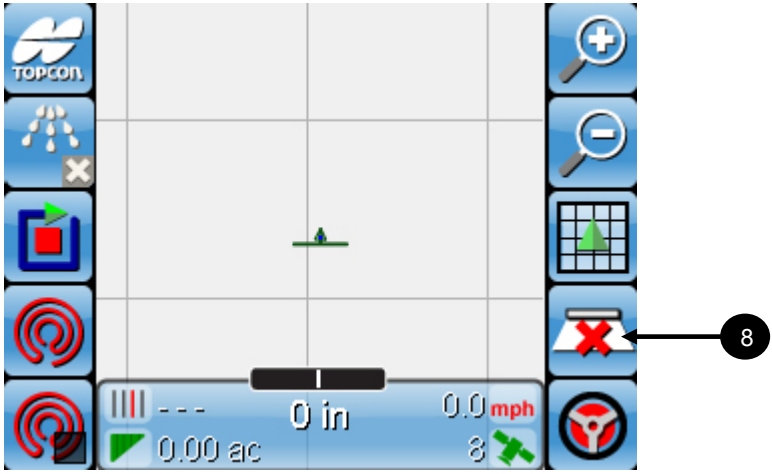


Figure 9-45. Lancement de la cartographie de couverture

8. Sélectionner pour activer la cartographie de couverture et rouler le long d'une courbe de pivot.

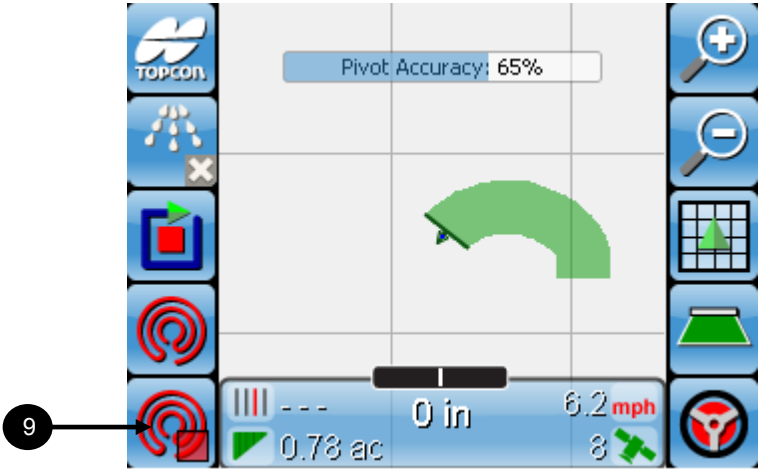


Figure 9-46. Début de la conduite et activation du calcul de pivot

9. Sélectionner pour que le logiciel commence à calculer le pivot de votre véhicule. Cette icône commence à clignoter en rouge et en gris et vous devrez maintenir la courbe de votre véhicule jusqu'à l'arrêt du clignotement.

Figure 9-47. Un cercle rouge s'affiche lorsque le point de pivot est déterminé

10. Lorsque le point pivot a été déterminé, un cercle rouge s'affiche.

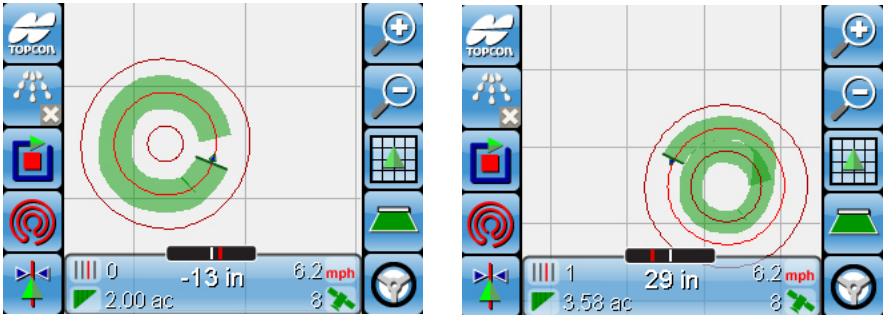


Figure 9-48. Suivre la ligne de pivot

11. Suivre cette ligne ronde et ronde pour achever votre carte de couverture (figure 9-48).

12. Remarque : sélectionner à tout moment pour déplacer le chemin de guidage afin de l'aligner sur le centre du véhicule. Se reporter à la page 9-28 pour plus d'information sur l'utilisation de la fonction de déplacement.

Rappel d'un motif de guidage

Ce chapitre explique comment rappeler un motif de guidage en vue de sa réutilisation.

NOTICE *AVIS*

Les motifs de guidage sauvegardés peuvent uniquement être réutilisés dans le champ dans lequel ils ont été créés. Cependant, vous pouvez sauvegarder autant de motifs de guidage que vous désirez par champ. Ceci vous permet d'utiliser des motifs de guidage multiple lors de la cartographie de votre champ.

Figure 9-49. Accès à l'écran Guidance Pattern (motif de guidage)

Vous pouvez charger un motif de guidage avant le démarrage ou pendant l'exécution d'une tâche.

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Guidance Pattern (sélection du motif de guidage)***

Figure 9-50. Sélection d'un motif de guidage

2. Sélectionner un motif de guidage parmi les 3 boutons. Pour cet exemple, nous sélectionnerons les lignes AB.

3. Sélectionner pour confirmer la sélection.

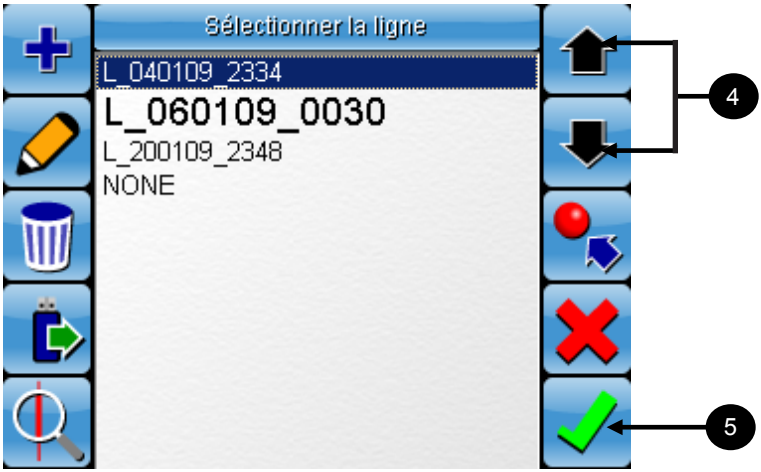


Figure 9-51. Sélection d'un fichier de motif de guidage

4. Sélectionner les boutons de flèche vers le haut et le bas pour sélectionner un fichier du motif de guidage.

5. Sélectionner pour confirmer votre sélection et retourner à l'écran ***Guidance (guidage).***

Figure 9-52. Le motif de guidage est chargé à l'écran

6. Le motif de guidage sera chargé sur l'écran (figure 9-52).

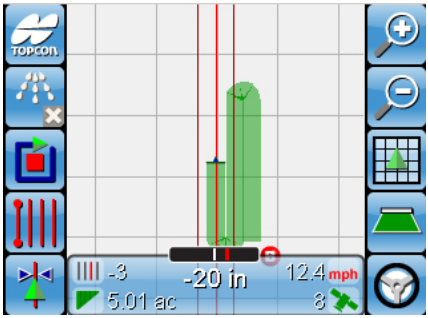


Figure 9-53. Utilisation du motif de guidage sélectionné

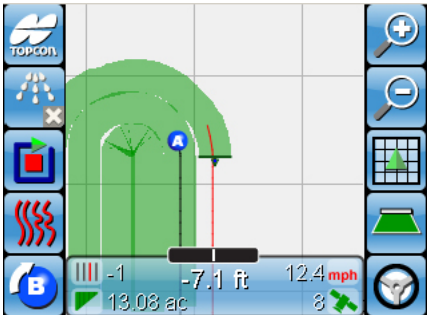


Figure 9-54. Chargement d'un autre motif de guidage

7. Répéter l'opération décrite plus haut si vous désirez charger un autre motif de guidage (figure 9-54) qui a été sauvegardé pour le même champ.

Utilisation du déplacement (nudge) pour les pivots et les lignes AB

Ce chapitre explique comment la fonction de déplacement est utilisée lorsque les motifs de guidage de pivots et de lignes AB sont renommés.

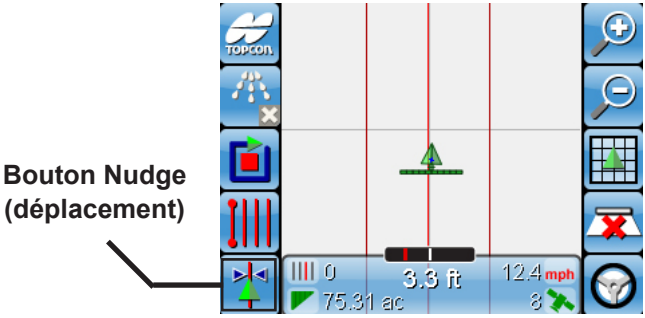


Figure 9-55. La ligne AB sauvegardée précédemment est chargée

Lorsqu'une ligne AB sauvegardée précédemment ou un chemin de guidage de pivots est renommé pour l'utilisation dans le champ pour lequel ils avaient été créés, le chemin de guidage peut ne pas s'aligner précisément sur le véhicule (figure 9-55).

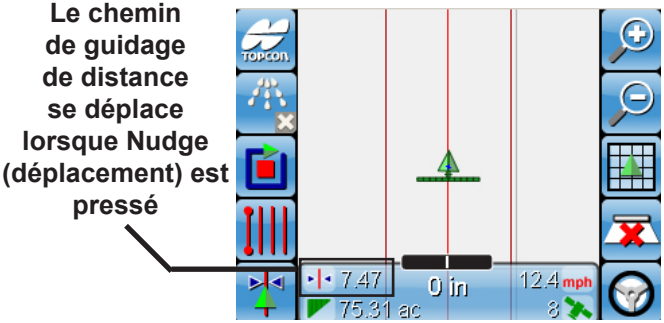


Figure 9-56. Nudge (déplacement) est pressé pour aligner la ligne AB sur le véhicule

Dans ce cas, sélectionner Nudge (déplacement) une fois pour aligner la ligne AB ou le motif de guidage de pivots sur votre véhicule. La distance du chemin de guidage se déplace pour s'aligner sur votre véhicule et s'affiche à la console (figure 9-56).

Écran d' options de déplacement (système 150)

Ce chapitre explique les options disponibles lorsque Nudge (déplacement) est sélectionné. Ces options sont disponibles uniquement lorsque la fonction Auto-Steer (direction automatique) est active.

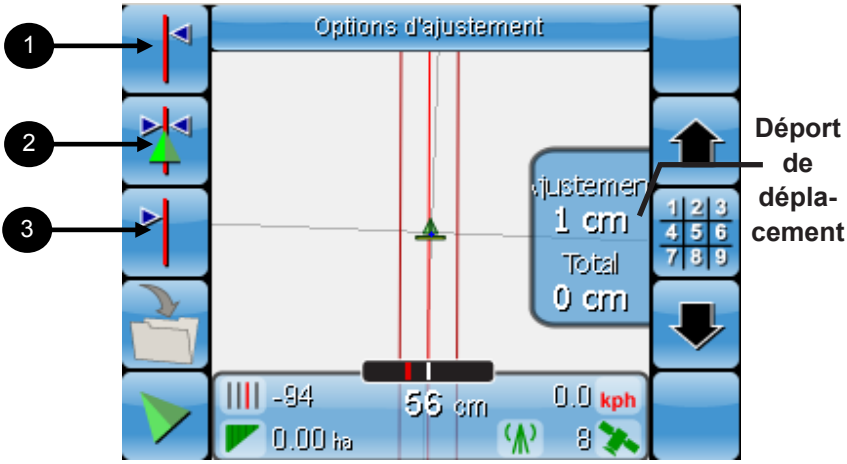


Figure 9-57. Écran d'options de déplacement

Utiliser les flèches vers le haut et le bas pour augmenter ou diminuer la ***taille de déport de déplacement (nudge).*** Le déport de déplacement détermine la distance du chemin de guidage de déplacement lorsque ou est sélectionné.

Sélectionner pour paramétrer une valeur spécifique pour le ***déport de déplacement.*** Se reporter à l'annexe A, Page A-2 pour l'information sur l'utilisation du pavé numérique.

Après avoir paramétré ces valeurs, utiliser les icônes de la gauche de l'écran pour déplacer le chemin de guidage vers la gauche ou la droite ou vers le centre.

1. Sélectionner pour déplacer le chemin de guidage vers la gauche.
2. Sélectionner pour déplacer le chemin de guidage vers la droite.
3. Sélectionner pour déplacer le chemin de guidage vers le centre. de l'icône de véhicule.

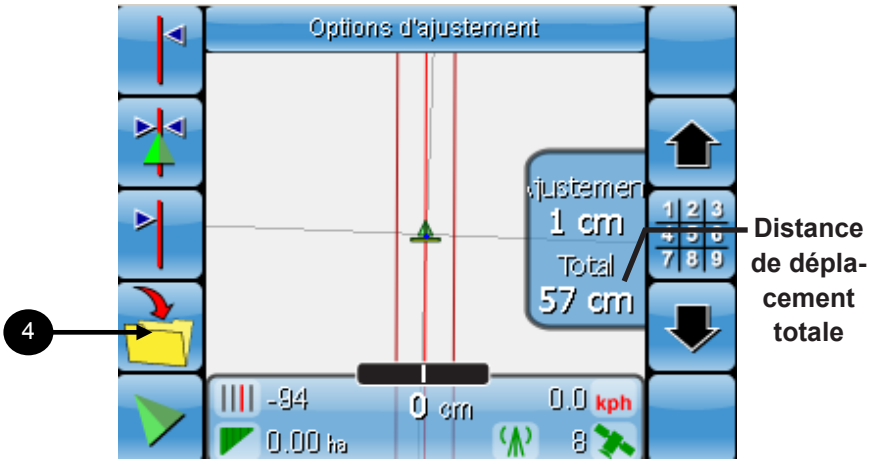


Figure 9-58. Écran d'options de déplacement après le déplacement

La distance totale du chemin de guidage est déplacée et indiquée sous ***Total*** Figure 9-58.

La valeur du total diminue lorsque le chemin de guidage est déplacé vers la droite et augmente lorsque le chemin de guidage est déplacé vers la gauche.

4. Sélectionner pour sauvegarder le motif de guidage déplacé. Se reporter à l'annexe A, Page A-9 et A-10 pour les consignes d'utilisation du pavé alphanumérique.
5. Sélectionner pour retourner à l'écran ***Guidance (guidage).***

NOTICE *AVIS*

Lorsqu'un chemin de guidage de pivot (se reporter à la page 9-21) est déplacé, il est important de remarquer que le diamètre de pivot change. Ceci est différent de la compensation de déport GPS (se reporter à la page 6-50) qui commute le chemin de guidage entier vers le centre du véhicule sans modifier le diamètre du pivot.

Direction avec guidage

Ce chapitre explique comment lire certains indicateurs de direction qui s'affichent l'écran et à la barre lumineuse en suivant un motif de guidage. Les images qui suivent affichent un motif de guidage de ligne AB.

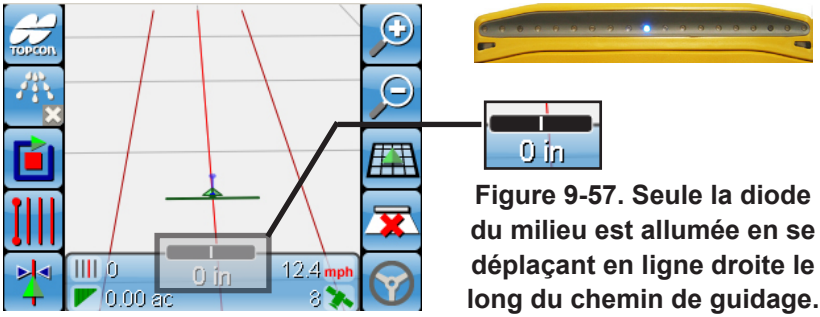


Figure 9-57. Seule la diode du milieu est allumée en se déplaçant en ligne droite le long du chemin de guidage.

Lorsque vous circulez en ligne droite le long d'un chemin de guidage, seule la diode du milieu s'allume à la barre lumineuse.

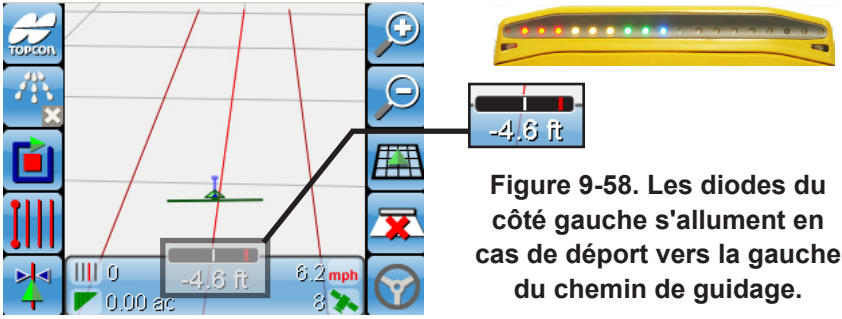


Figure 9-58. Les diodes du côté gauche s'allument en cas de déport vers la gauche du chemin de guidage.

Si votre véhicule circule à gauche du chemin de guidage, les diodes du côté gauche de la barre lumineuse commencent à s'éclairer. Plus vous vous déplacez vers la gauche à partir du chemin de guidage, plus nombreuses sont les diodes qui s'allument.

L'écran indicateur indique également l'écart par rapport au centre. Lorsque la barre rouge (figure 9-58) se rapproche de la droite, vous devez braquer davantage vers la droite pour vous rapprocher du centre.

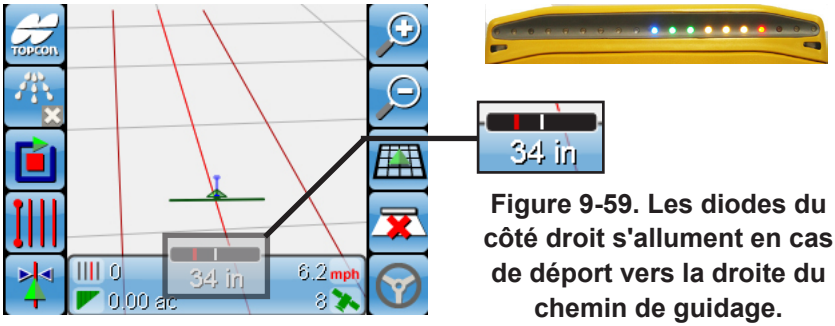


Figure 9-59. Les diodes du côté droit s'allument en cas de déport vers la droite du chemin de guidage.

Si votre véhicule circule à droite du chemin de guidage, les diodes du côté droit de la barre lumineuse commencent à s'allumer. Plus vous vous déplacez vers la droite depuis le chemin de guidage, plus nombreuses sont les diodes qui s'allument (figure 9-59).

L'écran indique également avec une barre rouge qui se déplace vers la gauche que vous devez braquer davantage vers la gauche pour vous rapprocher du centre. En approchant du centre, moins de flèches sont affichées et moins de diodes sont allumées.

Sauvegarde et importation des fichiers à partir d'une clé USB

Ce chapitre explique comment récupérer tous les fichiers sauvegardés de tâche, de limite ou de motif de guidage sur une clé USB ainsi que sur la manière d'importer ces fichiers d'une clé USB dans votre console de système 110/150.

Copie sur clé USB

Figure 10-1. Accès à l'écran Diagnostics

La clé USB doit offrir suffisamment d'espace de fichier. L'introduire dans le port USB de l'avant de la console avant de poursuivre.

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Diagnostics.***

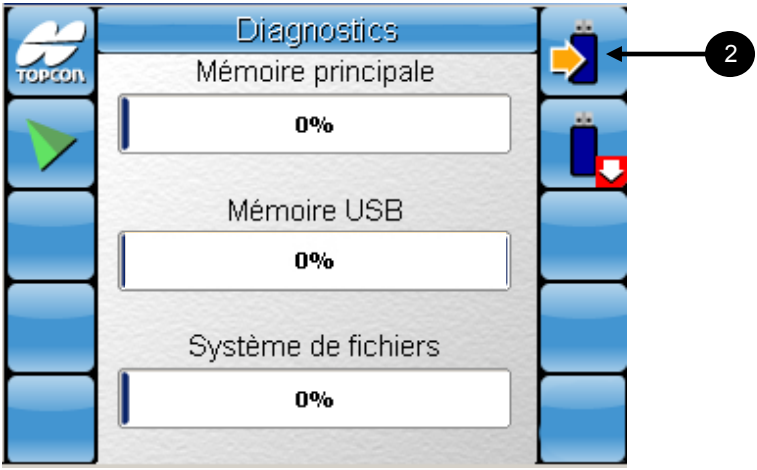


Figure 10-2. Sauvegarde de tous les fichiers de tâche, de limite et de motif de guidage

2. Sélectionner pour copier tous les fichiers de tâche, de limite et de motif de guidage sur votre clé USB (figure 10-2).

Figure 10-3. Sauvegarde en cours

Figure 10-4. Sauvegarde achevée

3. Vous devez voir les écrans suivants. En cas de succès, vous verrez l'image de la figure 10-4.

4. Sélectionner pour quitter l'écran.

   Vous serez renvoyé à l'écran ***Job Sélection (sélection de tâche).***

Importation des fichiers à partir d'une clé USB

Pour importer vos fichiers de tâche, de limite ou de motif de guidage à partir d'une clé USB, vous devez accéder aux écrans où vous sélectionnez ces fichiers.

Figure 10-5. Écrans de sélection de tâche et de limite

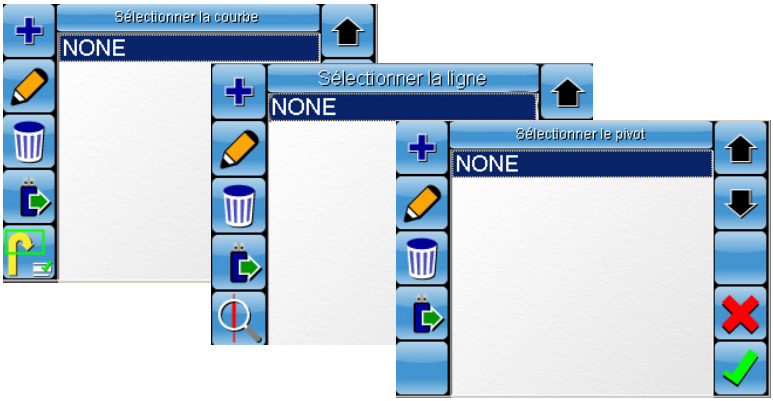


Figure 10-6. Écrans de sélection de motif de guidage de courbe, ligne AB et pivot

1. Pour chacun de ces écrans, sélectionner l'icône USB pour charger le type de fichier respectif.

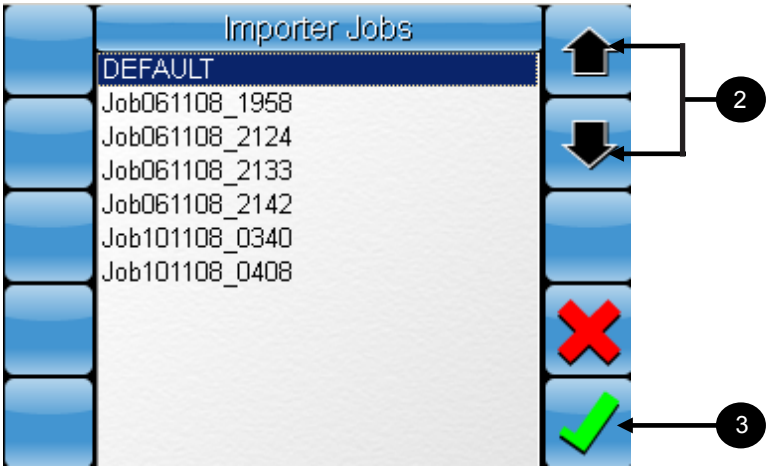


Figure 10-7. Sélection de fichier à importer

L'écran d'importation des tâches) est affiché lors de l'importation d'un fichier de tâche à partir d'une clé USB. Tous les fichiers d'importation sont les mêmes, à l'exception du titre qui indique le type de fichier importé.

2. Sélectionner les flèches vers le haut et le bas pour sélectionner un fichier.

3. Sélectionner pour confirmer votre sélection.

   Le fichier de tâche est chargé sur votre console et vous serez ensuite capable de le sélectionner à partir de l'écran de sélection de tâche. La même chose s'applique aux fichiers de limite et de motif de guidage une fois qu'ils sont importés. Ils peuvent être sélectionnés à partir de leurs écrans respectifs de sélection.

NOTICE *AVIS*

Le système 110/150 exporte automatiquement la limite et les cartes de couverture sous forme de fichiers de forme. Ces fichiers sont sauvegardés dans le dossier des fichiers de forme de limite et dans le dossier des fichiers de forme de couverture respectivement, lors de l'exportation vers la clé USB. Ces fichiers peuvent être importés et utilisés dans d'autres logiciels qui utilisent les fichiers de forme.

Référence de démarrage rapide

Création d'une limite

Comment créer une limite en 5 étapes :

1. Création d'un nouveau fichier de limite (page 7-2)
2. Paramétrage de votre déport de limite (page 7-7)
3. Sélection de l'icône de lancement d'enregistrement de limite (page 7-4)
4. Conduire le long de votre limite
5. Sélectionner l'icône de limite achevée dans les 50 mètres du point de départ ou conduire dans les 5 mètres du point de départ pour fermer automatiquement la limite (page 7-5).

Comment rappeler une limite en trois étapes :

1. Entrer dans l'écran Job setup (paramétrage de tâche) (page 7-9)
2. Entrer dans l'écran Boundary Sélection (sélection de limite) (page 7-10)
3. Sélectionner le fichier de limite désiré et confirmer votre sélection (page 7-10)

Lancement d'une nouvelle tâche

Comment créer une carte de couverture en 5 étapes :

1. Création d'un nouveau fichier de tâche (page 8-2)
2. Sélection d'une méthode de détection de couverture (page 6-39)
3. Sélectionner l'icône de lancement de cartographie (en mode manuel) ou activer la source d'entrée commutée chaque fois que vous désiriez cartographier (Page 8-4)
4. Conduire autour de votre champ
5. Sélectionner, créer et appliquer un motif de guidage tout en conduisant pour une couverture plus précise (Page 9-1)

Comment rappeler une carte de couverture en 3 étapes :

1. Accéder à l'écran Job Setup (paramétrage de tâche) (Page 8-6)
2. Accéder à l'écran Job Selection (sélection de tâche) (Page 8-7).
3. Sélectionner le fichier de tâche désiré (Page 8-7).

Comment créer un rapport de couverture en 3 étapes :

1. Accéder à l'écran Job Setup (paramétrage de tâche) (Page 8-9)
2. Introduire une clé USB dans la console de système 110/150
3. Sélectionner le bouton de création de rapport de couverture (étape 2, Page 8-10)

Échantillon de tâche

Ce chapitre fournit un exemple de la manière dont une tâche peut être exécutée en utilisant le logiciel du système 110/150. Si un champ ne possède pas encore de limite cartographiée et si vous désirez effectuer une cartographie de couverture, vous pouvez exécuter ces deux activités simultanément. Des consignes sur la manière d'effectuer la couverture de votre champ de cette manière figurent plus loin.

1. Créer un nouveau fichier de tâche (Page 8-2)

2. Créer un nouveau fichier de limite (Page 7-2)

   Un fichier de limite est créé après le fichier de tâche pour s'assurer de ce que la limite créée est rappelée lorsque cette tâche est rappelée. Les fichiers de tâche rappellent les fichiers de limite mais les fichiers de limite ne rappellent pas les fichiers de tâche.

3. Sélectionner votre déport de limite (Page 7-7)

4. Sélectionner une méthode de détection de couverture (Page 6-39)

5. Sélectionner le lancement d'enregistrement de l'icône de limite (Page 7-4).

6. Sélectionner l'icône de démarrage de cartographie (en mode manuel) ou activer la source d'entrée commutée chaque fois que vous désirez cartographier (Page 8-4)

7. Conduire le long de votre limite de champ

8. Créer un motif de guidage de courbe (Page 9-5)

   Normally Curves (courbes normales) est sélectionné pour le premier tour et le second tour. AB Lines (lignes AB) est ensuite sélectionné et ce motif de guidage est utilisé pour achever la couverture du reste du champ. En utilisant ce guidage, ceci est considéré comme le moyen le plus efficace d'obtenir la couverture maximum sur un champ de forme rectangulaire.

9. Sélectionner l'icône Complete boundary (limite complète) à 50 mètres du point de départ ou rouler dans les 5 mètres du point de départ pour fermer automatiquement la limite (Page 7-5)

10. Faire un autre tour du champ en suivant le chemin de guidage de courbe qui a été créé pendant le premier tour

11. Créer un motif de guidage de lignes AB (Page 9-17) et assurer la couverture de votre champ

12. Sélectionner l'icône Stop mapping (arrêt de cartographie) (en mode manuel) ou désactiver la source d'entrée commutée chaque fois que vous désirez arrêter la cartographie (Page 8-5)

Annexe A
Index des boutons

Système 110/150 principal

	Écran Guidance (guidage) : la sélection de ce bouton affiche l'écran de guidage.
	Setup (paramétrage) : cette sélection permet d'accéder à l'écran de paramétrage et permet de modifier l'andain de machine, la langue et les unités pour l'unité.
	GPS : accède aux options GPS.
	Job Setup (paramétrage de tâche) : accède à l'écran Job Setup (paramétrage de tâche).
	Diagnostics : cette sélection affiche l'espace mémoire principal, USB et du système de fichier.
	Day (jour) : si ceci est affiché, l'unité est sélectionnée pour le mode de fonctionnement diurne, avec un écran plus brillant.
	Night (nuit) : avec cette icône affichée, l'éclairage de l'écran diminue et les teintes sont modifiées pour permettre le fonctionnement en mode nocturne.
	Reprogramming (nouvelle programmation) : si une clé USB a été connectée et possède une version récente de logiciel, ce bouton permet la mise à jour.
	Additional Feature (caractéristique additionnelle) : accède au menu des caractéristiques additionnelles.
	Les versions de matériel, de numéro de série et de logiciel sont affichées avec cette sélection.
	Import from USB (importer depuis la clé USB) : sélectionner cette icône pour importer les fichiers depuis une clé USB connectée au système 110/150.

Guidage

	Écran principal accessible à partir de l'écran Guidance (guidage). Ceci permet au chauffeur d'accéder à l'écran de tâche, à l'option jour/nuit et aux autres options.
	Manual Coverage Inactive (couverture manuelle inactive) : cette icône indique que la carte de couverture est inactive et n'apparaît pas à l'écran.
	Manual Coverage Active (couverture manuelle active) : cette icône indique que la carte de couverture est active et qu'elle apparaît à l'écran.
	Switched Coverage Inactive (couverture commutée inactive) : cette icône indique que la carte de couverture est inactive et n'apparaît pas à l'écran.
	Switched Coverage Active (couverture commutée active) : cette icône indique que la carte de couverture est active et que la carte de couverture s'affiche à l'écran.
	Boundary Ready (limite prête) : cette icône indique que la cartographie de limite est interrompue. Sélectionner cette icône pour commencer la cartographie de limite.
	Boundary Active (limite active) : cette icône indique que la cartographie de limite est active. Sélectionner cette icône pour interrompre la cartographie de limite.
	Close Boundary End points (proximité des points d'extrémité de limite) : cette icône indique que vous êtes proche du point extrême de votre limite. Sélectionner cette icône pour tracer une ligne entre les deux extrémités et fermer la limite.
	Boundary in use (limite utilisée) : cette icône indique qu'une limite a été exécutée et est en cours d'utilisation. Sélectionner cette icône pour effacer la limite actuelle et lancer un nouveau fichier de limite.
	Place point A (placer le point A) : sélectionner cette icône pour placer le point A du motif de guidage de ligne parallèle.
	Place point B (placer le point B) : sélectionner cette icône pour placer le point B du motif de guidage de ligne parallèle.
	Place point A (placer le point A) : sélectionner cette icône pour placer le point A du motif de guidage de ligne courbe.
	Place point B (placer le point B) : sélectionner cette icône pour placer le point B du motif de guidage de ligne courbe.

	Create New Curve Line (créer une nouvelle ligne courbe) : sélectionner cette icône pour effacer le guidage de ligne courbe actuel et créer un nouveau fichier de motif de guidage de courbe.
	Pivot OFF (pivot arrêté) : sélectionner cette icône pour lancer la création du motif de guidage de pivot.
	Pivot Active (pivot actif) : cette icône indique que la création de motif de guidage de pivot est active. L'icône « carrée » clignote en rouge et gris à ce moment.
	Zoom Out (zoom vers l'extérieur) : sélectionner cette icône pour obtenir une vue plus large de l'écran de guidage.
	Zoom In (zoom vers l'intérieur) : sélectionner cette icône pour obtenir une vue plus réduite de l'écran de guidage.
	Overhead (en hauteur) : cette icône indique que la carte de l'écran est en mode de vue en hauteur. Ceci vous donne une vue en hauteur de votre véhicule et de la carte.
	Perspective : cette icône indique que l'écran est en mode de perspective. Ceci fournit une vue en perspective de la cabine de la carte de l'écran
	North Up (nord en haut) : cette icône indique que la carte de l'écran est en mode nord en haut. Ceci fournit une vue en hauteur de votre véhicule et de la carte avec l'avant du véhicule toujours dirigé vers le haut de votre écran.
	Nudge (déplacement) : sélectionner cette icône pour déplacer un chemin de guidage sur une distance déterminée vers la gauche ou la droite de votre véhicule ou pour aligner le chemin de guidage sur le centre de l'antenne de votre véhicule.
	Sprayer (pulvérisateur) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de contrôle du pulvérisateur. Cette option est uniquement disponible lorsque la fonction de pulvérisateur a été activée.

Paramétrage

	End of Row Setup (paramétrage de fin de rangée) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de paramétrage de fin de rangée.
	Units (unités) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran des unités.
	Select Language (sélection de langue) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de sélection de langue.
	Implement Setup (paramétrage d'équipement) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de paramétrage d'équipement.
	GPS Antenna Location (emplacement d'antenne GPS) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de paramétrage de l'emplacement GPS.
	Lightbar LED spacing (espacement de diode de barre lumineuse) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de saisie d'espacement de diode.
	Coverage Sense Setup (paramétrage de détection de couverture) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de paramétrage de détection de couverture.

Paramétrage GPS

	Input/Output Setup (paramétrage d'entrée/sortie) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de paramétrage d'entrée/sortie.
	Select Baud Rate (sélection du taux de Baud) : sélectionner cette icône pour sélectionner le taux de Baud.
	Satellite Details (détails de satellite) : sélectionner cette icône pour savoir combien de satellites sont actuellement détectés, l'âge de correction et le HDOP.
	Select GPS receiver (sélection de récepteur GPS) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de sélection de votre récepteur GPS.
	Select Correction system (sélection du système de correction) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de sélection du système de correction.

	Satellite Diagnostic (diagnostic de satellite) : sélectionner cette icône pour voir l'information de diagnostic sur le satellite.
	Firmware upgrade (mise à jour de logiciel) : sélectionner cette icône pour mettre à jour votre logiciel AGI-3.
	GPS Drift (déport GPS) : sélectionner cette icône pour compenser le déport GPS en utilisant les lignes AB et les lignes de guidage de pivot. Lorsqu'elles sont sélectionnées, les lignes se déplacent à la position de l'antenne GPS.
	Radar Output Setup (paramétrage de sortie de radar) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de paramétrage de sortie de radar.
	GPS Output Setup (paramétrage de sortie GPS) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de paramétrage de sortie GPS.
	External Antenna Setup (paramétrage d'antenne externe) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de paramétrage d'antenne externe.

Fonctions avancées

	Load Project (chargement de projet) : sélectionner cette icône pour charger un fichier de projet.
	Wayline Selection (sélection de ligne de référence) : utiliser ceci pour sélectionner une ligne de référence. Un clic pour la ligne suivante. Deux clics pour la ligne précédente.
	Load Optimal Lines (chargement des lignes optimales) : sélectionner cette icône pour charger un fichier de lignes optimales.
	Advanced Features screen (écran des fonctions avancées) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran des fonctions avancées.

Sélection du motif de guidage

	Curves (courbes) : sélectionne un motif de guidage de courbes identiques.
	Curves (courbes) : sélectionne le motif de guidage de courbes adaptatives.
	Lignes AB : sélectionne un motif de guidage AB.
	Pivot : sélectionne un motif de guidage de pivot.
	Coordonnées des points AB : sélectionner cette icône pour modifier manuellement les coordonnées des points AB lorsque les lignes AB constituent le motif de guidage choisi.

Tâches

	Create Coverage Report (création d'un rapport de couverture) : sélectionner cette icône pour créer un rapport de couverture.
	Select Boundary (sélectionner la limite) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de sélection de limite.
	Enter Notes (saisir des notes) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de saisie de notes.

Sélection des icônes Limite - déport de limite

	Boundary Offset (déport de limite) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de saisie de déport de limite. Cette icône indique que la ligne de limite sera tracée à partir du centre de l'andain.
	Boundary Offset_Left (déport de limite du côté gauche) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de saisie de déport de limite. Cette icône indique que la ligne de limite sera tracée à partir du côté gauche de l'andain.
	Boundary Offset_Right (déport de limite du côté droit) : sélectionner cette icône pour accéder à l'écran de saisie de déport de limite. Cette icône indique que la ligne de limite sera tracée à partir du côté droit de l'andain.

Paramétrage du tracteur

	GPS Height (hauteur GPS) : sélectionner cette icône pour saisir la hauteur de l'antenne GPS à partir du sol.
	Antenna Location (emplacement d'antenne) : sélectionner cette icône pour saisir la distance entre les roues motrices et l'antenne.
	GPS Steering Location (emplacement de direction GPS) : sélectionner cette icône pour saisir la distance, gauche/droite de l'antenne à partir de l'axe du véhicule.
	Wheelbase Length (longueur d'empattement) : sélectionner cette icône pour saisir la distance entre les deux essieux de roue.
	Tow Point Offset (déport de point de remorquage) : sélectionner cette icône pour saisir la distance entre l'essieu de roue arrière et le point de remorquage.
	Hauteur d'essieu : sélectionner cette icône pour saisir la hauteur de l'essieu de roue arrière à partir du sol.
	Front Hitch Offset (déport d'attelage avant) : sélectionner cette icône pour saisir la distance entre l'essieu de roue arrière et le point d'attelage.

Paramétrage d'équipement

	Application width (largeur d'application) : sélectionner cette icône pour saisir la largeur d'andain.
	Inline Offset (déport d'alignement) : sélectionner cette icône pour saisir le déport d'alignement. Ceci est le déport de l'axe vertical de l'andain par rapport à l'axe vertical du GPS.
	Implement Rear Offset (déport arrière d'équipement) : sélectionner cette icône pour saisir le déport arrière d'équipement. Ceci est le déport de l'axe horizontal de l'andain par rapport à l'axe horizontal du point d'attelage.
	Implement Trailer Offset (déport de remorque d'équipement) : sélectionner cette icône pour saisir le déport de remorque d'équipement. Ceci est le déport de l'axe horizontal de l'andain par rapport à l'axe horizontal du GPS.

	Underlap/Overlap (recouvrement négatif ou positif) : sélectionner cette icône pour saisir la valeur de recouvrement positif ou négatif de l'andain. Cette valeur détermine l'espacement des lignes de guidage en utilisant le motif de guidage pour effectuer une cartographie de couverture.

Unités

	Enter Hour (saisir l'heure) : sélectionner cette icône pour saisir l'heure de paramétrage d'heure.
	Enter Minutes (saisir les minutes) : sélectionner cette icône pour saisir les minutes de paramétrage de l'heure.
12h/ 24h	Time Format (format d'heure) : sélectionner cette icône pour basculer entre le format 12 heures et 24 heures.
mmddy ddmmy	Date Format (format de date) : sélectionner cette icône pour basculer entre les formats mois/jour/année et jour/mois/année
	Units (unités) : sélectionner cette icône pour basculer entre les unités de mesure métriques anglo-saxonnes.
Std/ DMS	Std/DMS : sélectionner cette icône pour basculer entre le format normal et DMS de latitude et de longitude.

Icônes génériques

	Scroll Up (défilement vers le haut) : sélectionner cette icône pour faire défiler une fenêtre vers le haut.
	Scroll Down (défilement vers le bas) : sélectionner cette icône pour faire défiler une fenêtre vers le bas.
	Next Selection (sélection suivante) : sélectionner cette icône pour balayer à travers les sélections disponibles.
	Cancel (annuler) : sélectionner cette icône pour annuler des sélections ou des modifications effectuées et retourner à l'écran précédent.

	Accept (accepter) : sélectionner cette icône pour accepter des sélections ou des modifications qui ont été effectuées et retourner à l'écran précédent.
	Accept (accepter) : sélectionner cette icône pour accepter des sélections ou des modifications qui ont été effectuées et retourner à l'écran précédent.

Icônes de pavé numérique

01	Zero and One (zéro et un) : sélectionner cette icône une fois pour saisir 0 ou deux fois rapidement pour saisir 1.
23	Two and Three (deux et trois) : sélectionner cette icône une fois pour saisir 2 ou deux fois rapidement pour saisir 3.
45	Four and Five (quatre et cinq) : sélectionner cette icône une fois pour saisir 4 ou deux fois rapidement pour saisir 5.
67	Six and Seven (six et sept) : sélectionner cette icône une fois pour saisir 6 ou deux fois rapidement pour saisir 7.
89	Eight and Nine (huit et neuf) : sélectionner cette icône une fois pour saisir 8 ou deux fois rapidement pour saisir 9.
+/- C	Positive, Negative, Clear (positif, négatif, effacement) : sélectionner cette icône une fois lentement pour ajouter un signe positif ou négatif à votre nombre ou sélectionner cette icône deux fois rapidement pour effacer le nombre de l'écran.
	Backspace (effacement du dernier chiffre) : sélectionner cette icône pour effacer le dernier chiffre saisi à l'écran.
	Enter Decimal point (saisir la virgule décimale) : sélectionner cette icône pour saisir des nombres décimaux.
- _	Dash and Underscore (tiret et barre de soulignement) : sélectionner cette icône une fois pour saisir un (-), ou sélectionner cette icône deux fois rapidement pour saisir une barre de soulignement (_).

Icônes de clavier alphanumérique

ABCD	A-D : sélectionner cette icône une fois pour saisir A, deux fois rapidement pour saisir B, trois fois rapidement pour saisir C et quatre fois rapidement pour saisir D.
EFGH	E-H : sélectionner cette icône une fois pour saisir E, deux fois rapidement pour saisir F, trois fois rapidement pour saisir F et quatre fois rapidement pour saisir H.
IJKL	I-L : sélectionner cette icône une fois pour saisir I, deux fois rapidement pour saisir J, trois fois rapidement pour saisir K et quatre fois rapidement pour saisir L.
MNOP	M-P : sélectionner cette icône une fois pour saisir M, deux fois rapidement pour saisir N, trois fois rapidement pour saisir O et quatre fois rapidement pour saisir P.
QRST	Q-T : sélectionner cette icône une fois pour saisir Q, deux fois rapidement pour saisir R, trois fois rapidement pour saisir S et quatre fois rapidement pour saisir T.
UVWXYZ	U-Z : sélectionner cette icône une fois pour saisir U, deux fois rapidement pour saisir V, trois fois rapidement pour saisir W, quatre fois rapidement pour saisir X, cinq fois pour Y et six fois pour Z.
[Space] <- C	Space, Backspace, Clear (espacement, recul, effacement) : sélectionner cette icône une fois pour saisir un espace, deux fois rapidement pour reculer d'une position et trois fois rapidement pour effacer l'écran.
⇧/⌘	Change type pad (changement de clavier) : sélectionner cette icône pour changer le type de clavier. Vous pouvez choisir entre des lettres majuscules, minuscules et des nombres.

Annexe B
Liste des pièces détachées

Pièces génériques

n°	Description
1	Écran GX-45
2	Base de monture Ram
3	Bras de monture Ram
4	Manuel de l'utilisateur multilingue sur CD
5	Guide de référence rapide
6	Faisceau d'alimentation / CAN
7	Faisceau de détection maître à distance
8	Mag-Mount (GPS)
9	Manuel de l'utilisateur du système 110/150, (papier, en anglais)
10	Carte de paramétrage rapide du système 110/150

Disponible dans le kit avec antenne AGE-2

n°	Description
1	Système 110 AGE-2 vers le faisceau de la console
2	antenne AGE-2

Disponible dans le kit avec Antenne AGE-1

n°	Description
1	Système 110 AGE-1 vers le faisceau de la console
2	antenne AGE-1

Disponible dans le kit sans antenne GPS

n°	Description
1	Faisceau GPS Universal Power Comms

Kits d'accessoire

Kit de transfert du système 110/150

n°	Description
1	Base de monture de vérin
2	Faisceau d'alimentation / CAN
3	Faisceau de détection principal à distance

Kit du système 110 Hotshoe

n°	Description
1	Hotshoe GX-45
2	Faisceau CAN

Faisceau GPS universel du système 110

n°	Description
1	Faisceau GPS Universal Power Comms

Kit R130 du système 110

n°	Description
1	Antenne et récepteur CSI R130

Kit de barre lumineuse système 110

n°	Description
1	Barre lumineuse LD40

Annexe C
Spécifications de produit

Spécifications électriques

Tableau C-1. Spécifications électriques

Tension d'alimentation	10 à 30 VDC
Courant d'alimentation	1A courant d'utilisation typique maximum à 12 VDC de tension d'entrée, sans équipement périphérique
Tension de sortie commutée	Tension de sortie de capteur/conditionnée de 5 A
Ports	USB (Type A) Deutsch à 12 broches (3)

Spécifications physiques

Tableau C-2. Spécifications physiques

Écran	320 x 234 couleurs QVGA, haute brillance
Carter	Plastique
Commutateurs	1 bouton-poussoir momentané (mise en/hors fonction) 10 x boutons d'application momentanée
Connecteurs	3 ea 12 broches DTM06-12S Deutsch, à fixation unique
Poids	1,814 kg (4 lb)

Spécifications environnementales

Tableau C-3. Caractéristiques environnementales

Température de fonctionnement	-20 ^{0}C jusqu'à +60 ^{0}C (-68^{0}F jusqu'à 140 ^{0}F)
Température d'entreposage	-40 ^{0}C jusqu'à +85 ^{0}C (-104 ^{0}F jusqu'à 185 ^{0}F)
Humidité (moisture)	Complètement étanche au sable, à la saleté et à l'humidité jusqu'à IP67 (MIL STD 810E)
Humidité (humidity)	Absence de condensation à 100 %
Vibrations	MIL-810-F 14 %c-17 sur chaque axe
Chocs	MIL-810-F 16.5-I pour survivre à une chute de 2 m (6,5 pi) sur un sol dur

Dimensions d'enveloppe

Dimensions d'enveloppe	203 mm x 152 mm x 63,5 mm (8” x 6” x 2,5 ”)

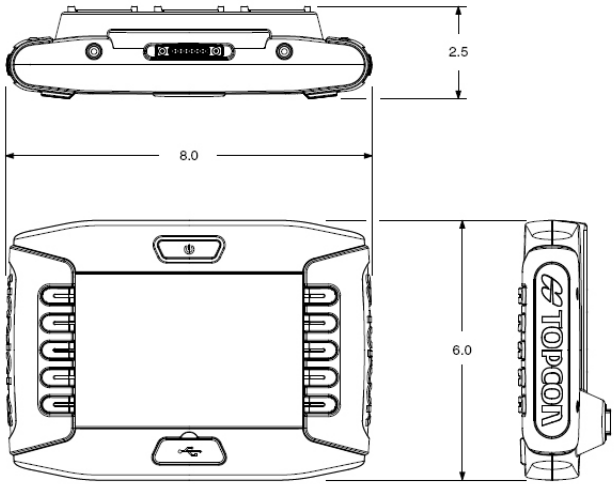
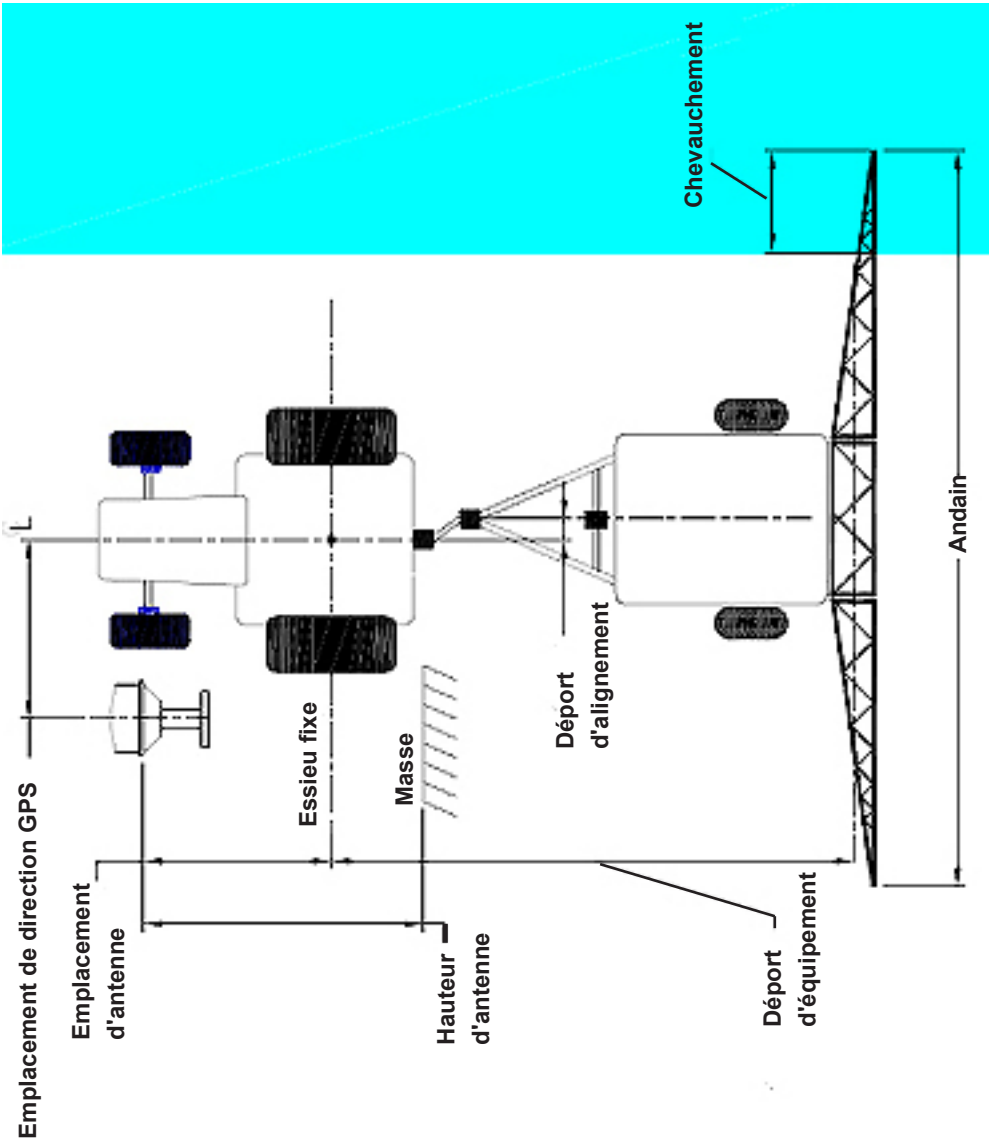


Figure C-1. Dimensions d'enveloppe

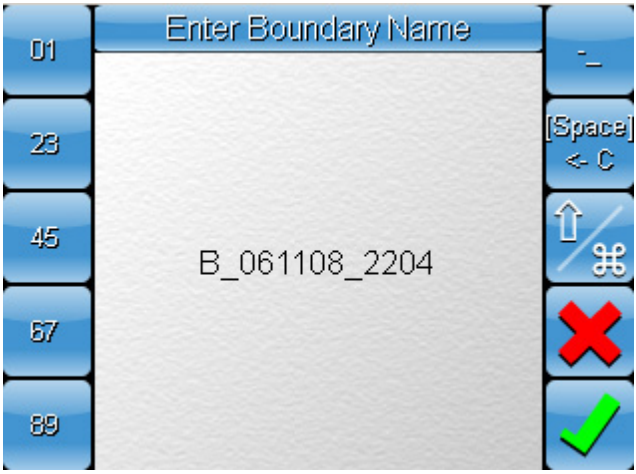
Annexe D
Schéma du tracteur



Remarques :

Annexe E
Information sur le nom de fichier

Lorsque vous créez un nouveau fichier, un nom de fichier est généré automatiquement. Dans l'image qui suit, un nom de fichier est généré automatiquement pour un fichier de limite.



Chaque nom de fichier peut être décomposé en 3 parties. La première partie représente le type de fichier. Pour l'exemple plus haut, ceci est représenté par B.

La seconde partie représente la date de création du fichier. Le format peut être jour/mois/année ou jj/mm/aa. Pour l'exemple plus haut, la date est le 1er février 2008.

La troisième partie représente l'heure de création du fichier. L'heure est toujours affichée au format d'horloge 24 heures. Ceci

signifie que 0000 représente 12 h 00 et que 2300 représente 23 h 00. Pour l'exemple plus haut, l'heure est 22 h 04.

Voici des exemples de chaque type de fichier et les explications de ce qu'ils représentent.

Exemple	Type de fichier	Date	Heure
C_010208_1351	Courbe	1er février 2008	13 h 51
L_010208_1357	Ligne (AB)	1er février 2008	13 h 57
P_040208_1121	Pivot	4 février 2008	11 h 21
B_010208_1210	Limite	1er février 2008	00 h 10
Job140108_0034	Tâche	14 janvier 2008	12 h 34

Comme vous l'avez constaté, la première lettre du nom de fichier représente la première lettre du type de fichier.

Ces noms de fichier générés automatiquement constituent une bonne référence pour conserver la trace des fichiers appartenant à la même tâche.

Les fichiers de limite et les fichiers de motif de guidage sont généralement créés en conjonction avec une tâche. La durée d'une tâche est déterminée dans le rapport de couverture et en sachant à quel moment une tâche a été lancée et arrêtée. Ceci permet de localiser facilement les autres fichiers concernés.

Annexe F
Utilisation d'une clé USB

Ce chapitre explique comment introduire et retirer correctement une clé USB de la console du système 110/150.

Introduction d'une clé USB

Figure F-1. Avant du système 110/150

Un volet en caoutchouc se trouve à l'avant de votre console (figure F-1). Ce volet en caoutchouc doit être en place si une clé USB n'est pas connectée au système 110/150 pour éviter à l'humidité et à la saleté de pénétrer dans la console et de l'endommager.

Figure F-2. Dépose du volet en caoutchouc

Placer le bout du doigt dans l'encoche, au-dessus du volet en caoutchouc (figure F-2). Tirer légèrement pour déposer le volet en caoutchouc et exposer le port USB.

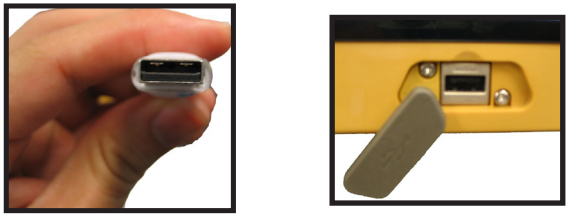


Figure F-3. La clé USB doit être orientée correctement.

Il existe une seule manière de brancher la clé USB qui doit être orientée correctement (fig. G-3).

AVERTISSEMENT

Une introduction incorrecte de la clé USB peut endommager définitivement le port USB.

Figure F-4. Clé USB introduite correctement

La clé USB doit s'enfoncer avec une légère pression lorsqu'elle est introduite correctement (figure F-4).

Pour déposer la clé USB, agir à l'inverse de la pose.

Annexe G
Information GPS supplémentaire

Ce chapitre traite de l'information supplémentaire au sujet des paramétrages GPS qui ne sont pas traités dans le chapitre de paramétrage GPS du manuel.

Actuellement, cette section couvre :

- Le paramétrage de la station de base RTK (pages G-1 à G-3)
- Le paramétrage FH915 (pages G-4 à G-6)
- Le paramétrage GSM (pages G-7 à G-11)
- L'information de diagnostic de satellites GPS (page G-12)
- La description de l'icône GPS (page G-13)

Le paramétrage de la station de base RTK

Ce chapitre explique comment configurer vos paramétrages de station de base en sélectionnant la correction RTK dans votre console.

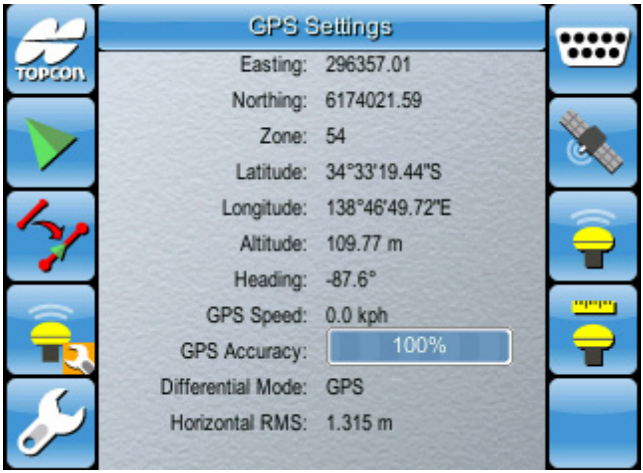


Figure G-1. Écran GPS Settings (paramétrages GPS)

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Correction System (sélection du système de correction).***

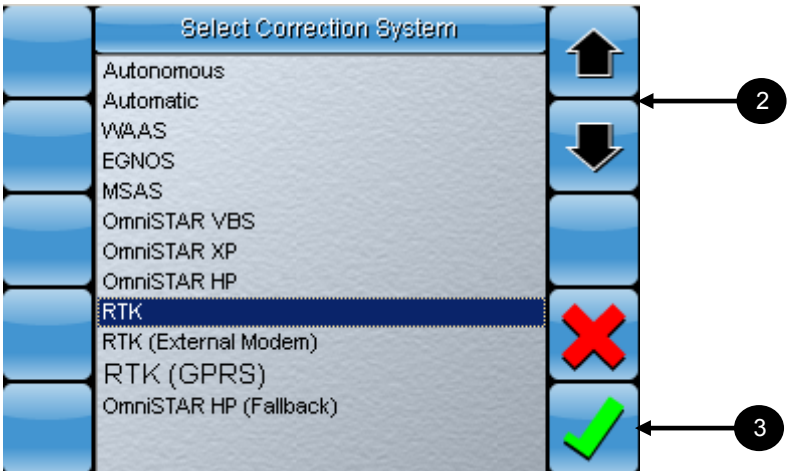


Figure G-2. Écran Select Correction System (sélection du système de correction)

2. Sélectionner **RTK** à partir de la liste en utilisant les flèches vers le haut et le bas.

3. Sélectionner la **coche verte** pour confirmer. ***L'écran RTK Protocol Selection (sélection de protocole RTK) s'affiche.***

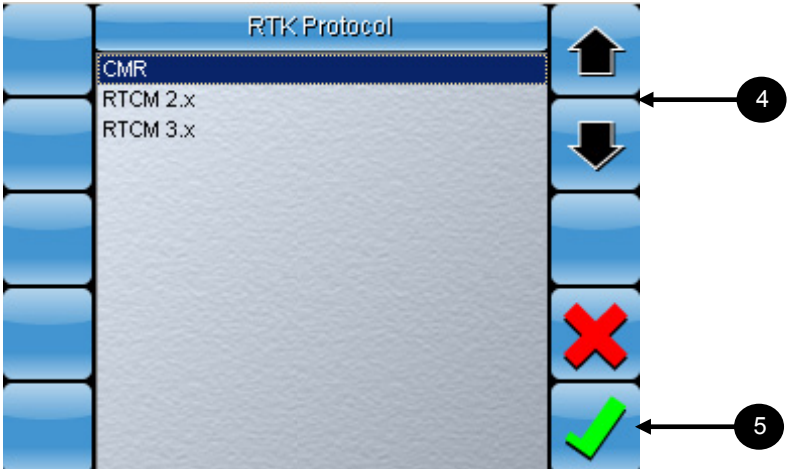


Figure G-3. Sélectionner l'écran RTK Protocol (protocole RTK).

4. Sélectionner un **protocole RTK** dans la liste en utilisant les flèches vers le haut et le bas.

5. Sélectionner la **coche verte** pour confirmer. ***L'écran Configure Arwest s'affiche.***

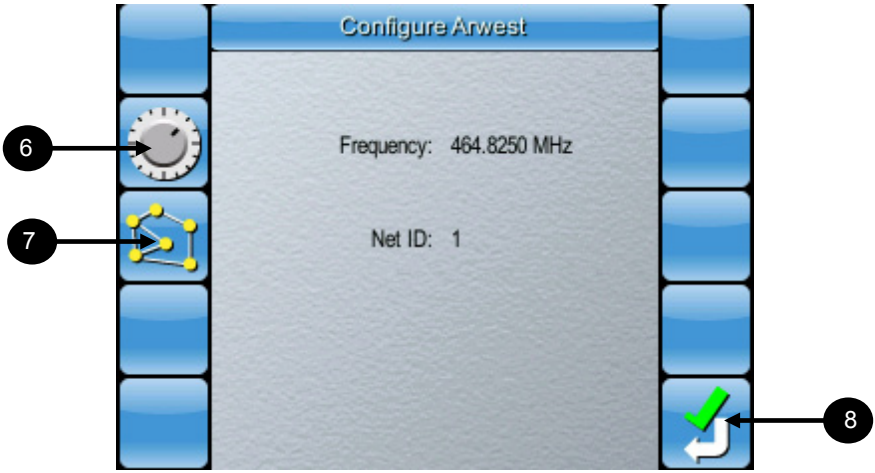


Figure G-4. Écran Configure Arwest

6. Sélectionner **Frequency (fréquence)** pour paramétrer la fréquence UHF de votre station de base.

7. Sélectionner **Net ID (identification de réseau)** pour paramétrer l'identification de réseau. Ceci est généralement paramétré à 1 par défaut. Si vous utilisez une station de base en réseau cette valeur doit peut-être être modifiée.

8. Sélectionner la **coche verte** pour confirmer. Un écran s'affiche indiquant que le modem est en cours de paramétrage.

   Une fois le modem paramétré, vous êtes renvoyé à l'écran ***GPS Settings (paramétrage GPS)***

Paramétrage FH915

Ce chapitre explique comment configurer votre FH915 en sélectionnant la correction RTK dans votre console.

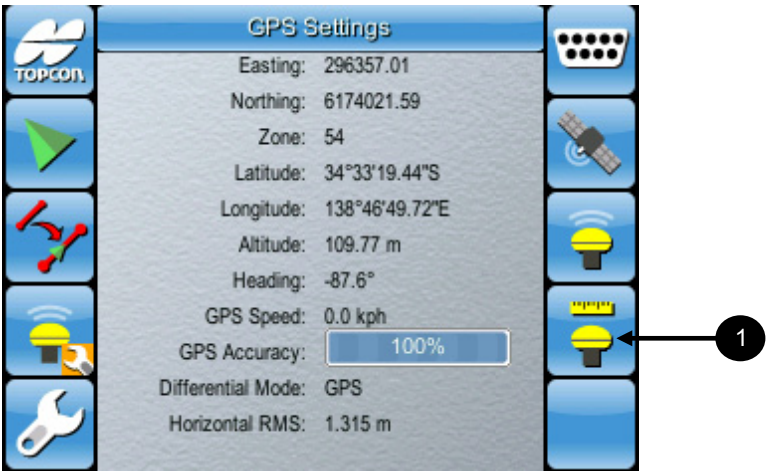


Figure G-5. Écran GPS Settings (paramétrages GPS)

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Correction System (sélection du système de correction).***

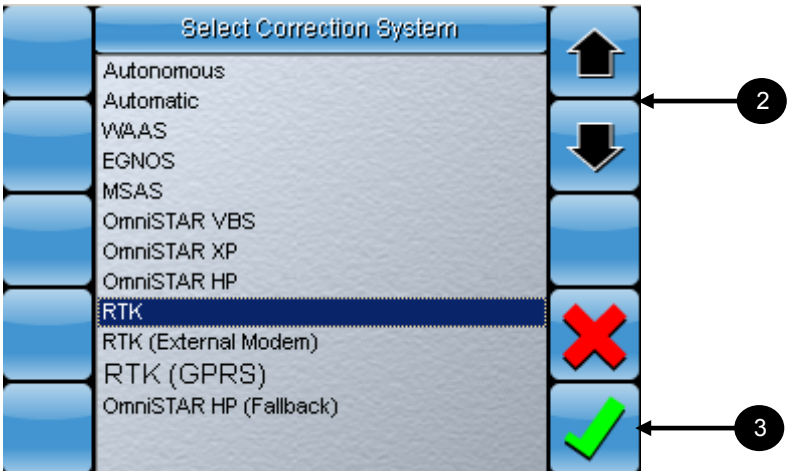


Figure G-6. Écran Select Correction System (sélection du système de correction)

2. Sélectionner **RTK** depuis la liste en utilisant les flèches vers le haut et le bas.

3. Sélectionner la **coche verte** pour confirmer. ***L'écran RTK Protocol Selection (sélection de protocole RTK) s'affiche.***

Figure G-7. Écran Select RTK Protocol (sélection du protocole RTK)

4. Sélectionner un **protocole RTK** depuis la liste en utilisant les flèches vers le haut et le bas.

5. Sélectionner la **coche verte** pour confirmer. ***L'écran Configure FH915 (configuration FH915) s'affiche.***

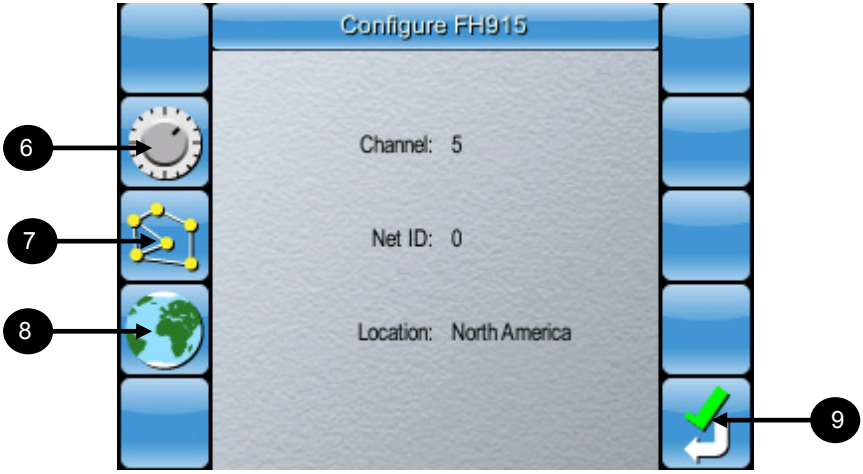


Figure G-8. Écran Configure FH915 (configuration FH915)

6. Sélectionner **Channel (canal)** pour paramétrer le canal.

7. Sélectionner **Net ID (identification de réseau)** pour paramétrer l'identification de réseau.

8. Sélectionner **Location (emplacement)** pour paramétrer votre emplacement actuel.

9. Sélectionner la **coche verte** pour confirmer. Un écran s'affiche pour indiquer que le modem est en cours de paramétrage.

   Une fois le modem paramétré, l'écran ***GPS Settings (paramétrage GPS) s'affiche.***

Paramétrage GSM

Ce chapitre explique comment paramétrer correctement le GSM en sélectionnant la correction RTK (GPRS) à votre console.

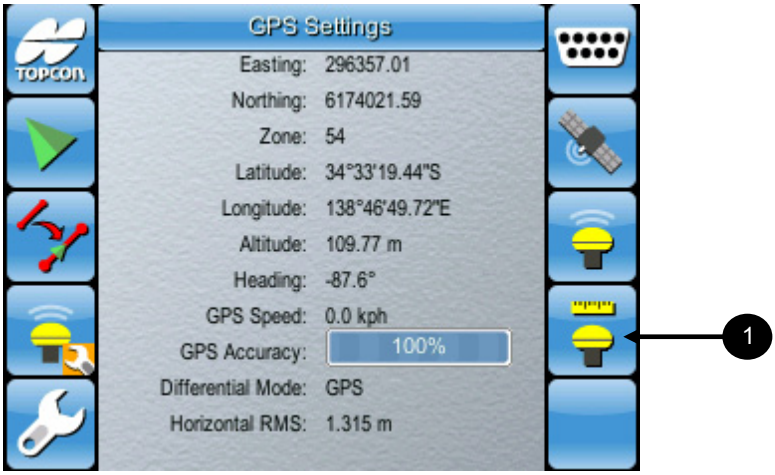


Figure G-9. Écran GPS Settings (paramétrages GPS)

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Correction System (sélection du système de correction).***

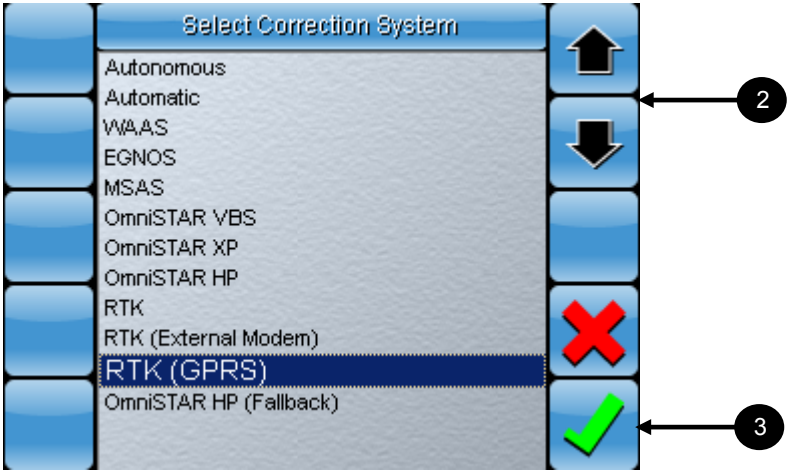


Figure G-10. Écran Select Correction System (sélection du système de correction)

2. Sélectionner **RTK (GPRS)** depuis la liste en utilisant les flèches vers le haut et le bas.

3. Sélectionner la **coche verte** pour confirmer. ***L'écran RTK Protocol Selection (sélection de protocole RTK) s'affiche.***

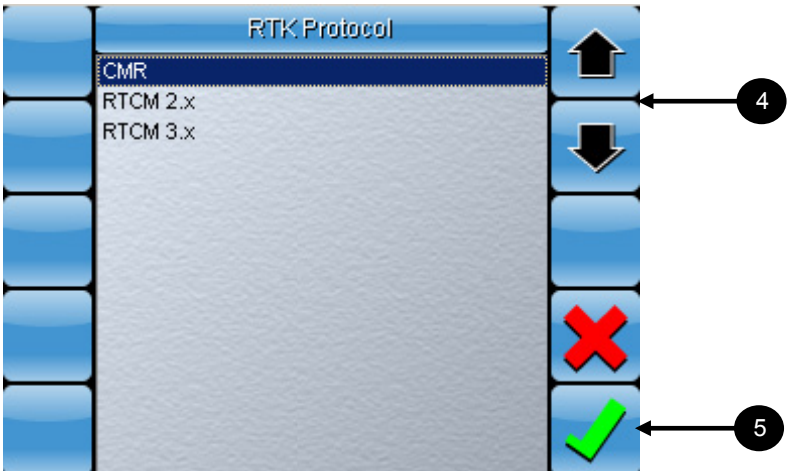


Figure G-11. Sélectionner l'écran RTK Protocol (protocole RTK).

4. Sélectionner **RTK Protocol (protocole RTK)** à partir de la liste en utilisant les flèches vers le haut et le bas.

5. Sélectionner la **coche verte** pour confirmer. ***L'écran GSM Setup (paramétrage GSM) s'affiche.***

Figure G-12. Écran GSM Setup (paramétrage GSM)

Le paramétrage GSM exige l'information suivante :

a) Code Pin SIM
b) Nom d'utilisateur GSM
c) Mot de passe GSM
d) APN

Cette information peut être obtenue auprès de votre fournisseur d'accès ou de votre fournisseur GSM.

1. Sélectionner chaque icône du côté gauche et saisir les valeurs requises.

   Se reporter à l'annexe A, page A-9 pour utiliser le clavier alphanumérique.

2. Sélectionner la **coche verte** pour confirmer. ***L'écran NTRIP Setup (paramétrage NTRIP) s'affiche.***

Figure G-13. Écran NTRIP Setup (paramétrage NTRIP)

Le paramétrage NTRIP exige l'information suivante :

a) Adresse NTRIP
b) Port NTRIP
c) Point de monture NTRIP
d) Nom d'utilisateur NTRIP
e) Mot de passe NTRIP

Cette information peut être obtenue auprès de votre fournisseur d'accès ou de GSM.

1. Sélectionner chaque icône du côté gauche et saisir les valeurs requises.

   Se reporter à l'annexe A, page A-9 pour utiliser le pavé alphanumérique.

2. Sélectionner la **coche verte** pour confirmer. ***L'écran GPS Settings (paramétrages GPS) s'affiche.***

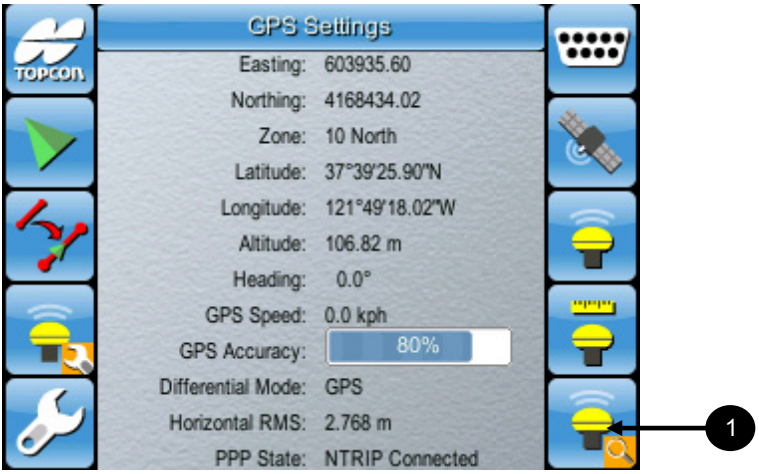


Figure G-14. Écran GPS Settings (paramétrages GPS)

Le statut PPP possède 6 états : ralenti, arrêt GPRS, connexion GPRS, connexion PPP, PPP connecté, connexion NTRIP et NTRIP connecté

Le mode différentiel doit passer à RTK une fois que le statut PPP est connecté.

Information sur les diagnostics des satellites GPS

Sélectionner pour accéder à l'écran ***Satellite Diagnostic (diagnostic de satellite)***

Figure G-15. Information de diagnostic GPS

Ici vous pouvez vérifier la communication entre votre récepteur GPS et la station de base.

Le nombre de messages reçus doit augmenter en cas de communication entre le récepteur et la station de base.

Vérifier également ***la qualité de la liaison*** pour vérifier la présence d'un signal fort entre le récepteur et la station de base.

Dans la figure G-15, ***le nombre de messages reçus*** est 1 017 et la ***qualité de liaison*** est 100 %.

1. Utiliser les flèches vers le **haut** et le **bas** pour voir l'information de diagnostic sur les liaisons additionnelles qui peuvent être actives.

2. Sélectionner la **coche verte** pour retourner à l'écran ***GPS Settings (paramétrages GPS).***

La description de l'icône GPS

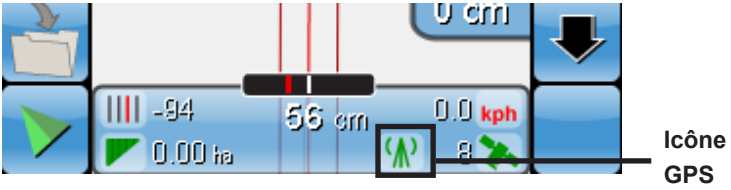


Figure G-16. Icône de GPS visible

L'icône GPS s'affiche uniquement lorsque des récepteurs spécifiques sont sélectionnés. Le chapitre suivant explique ce que représente l'icône GPS et ce qu'indiquent les différentes teintes.

L'icône GPS est verte lorsque la précision GPS dépasse 50, jaune lorsqu'elle est comprise entre 10 et 50 et rouge lorsqu'elle est inférieure à 10.

La précision GPS est déterminée de la manière suivante :

- HDOP < précision gps 1,0 = 100
- En cas de HDOP entre 1,0 et 4,0, la précision est égale au pourcentage inverse de HDOP entre les exemples 1 et 4 1,1--> 93 %, 2--. 75 %, 3--> 43,75 % ...
- HDOP > la précision gps 4 devient 1.
- GPS non valable, la précision gps passe à 0.

L'icône GPS est normalement verte si vous avez la source différentielle sélectionnée, sinon elle est rouge.

Lorsque le mode de correction automatique est sélectionné, la teinte de l'icône change en fonction de la source de correction utilisée à ce moment :

- Si vous avez sélectionné DGPS, WAAS, EGNOS, MSAS, VBS, l'icône est verte et vous avez la solution DGPS, sinon elle est rouge.

- Si vous avez sélectionné XP, elle est verte si vous avez la solution Omnistar XP, sinon elle est rouge.

- Si vous avez sélectionné HP, elle est verte si vous avez la solution Omnistar XP, sinon elle est rouge.

- Si vous avez sélectionné RTK, elle est verte si vous avez le mode de position fixe RTK, sinon elle est rouge.

- Si vous avez sélectionné AUTO ou ANY, elle est verte si vous avez le RTK fixe, le RTK flottant, XP, HP. Elle est jaune si vous avez un DGPS fixe (VBS, WAAS, EGNOS, MSAS), sinon elle est rouge.

Annexe H
Fonction Bravo Link

Ce chapitre explique comment activer la fonction Bravo Link dans la console du système 110/150.

NOTICE *AVIS*

La fonction de sortie GPS et la fonction de contrôleur de pulvérisateur du système 150 ne peuvent être utilisées pendant que Bravo Link est activé.

Activation Bravo Link

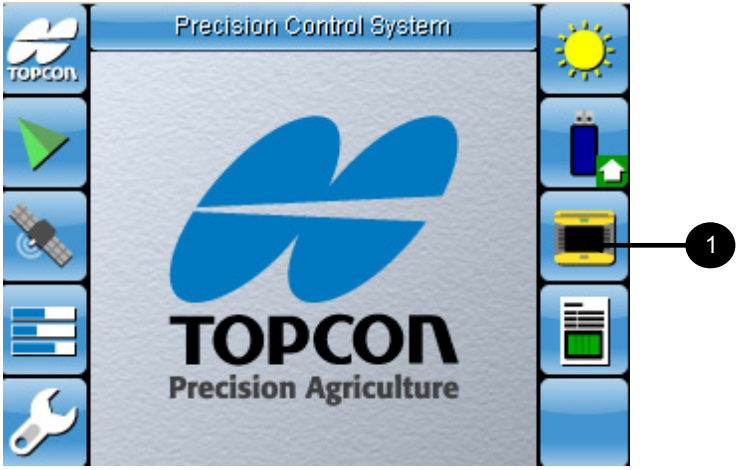


Figure H-1. Écran principal

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Feature (sélectionner la fonction).***

Figure H-2. Écran Select Feature (sélection de fonction) 1

2. Sélectionner la **flèche vers le bas** jusqu'à l'affichage de l'écran de la figure H-3.

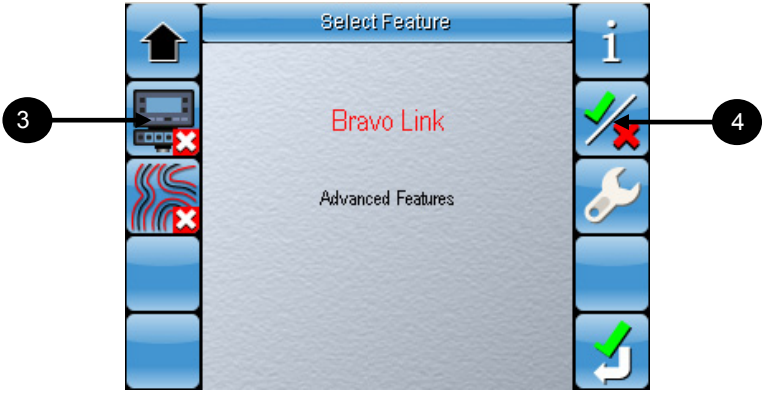


Figure H-3. Écran Select Feature (sélection de fonction) 3

3. Sélectionner **Bravo Link.**

4. Sélectionner pour activer (ou désactiver) **Bravo Link**

Figure H-4. Écran d'enregistrement de fonction

5. Saisir les 3 numéros d'enregistrement à dix chiffres.

6. Sélectionner après avoir saisi les numéros d'enregistrement pour déverrouiller la fonction Bravo Link.

NOTICE *AVIS*

S'adresser à votre concessionnaire local le plus proche pour l'assistance au sujet de l'enregistrement de votre fonction Bravo Link.

Remarques :

Annexe I
Fonctions avancées (Lignes de référence optimales)

Ce chapitre explique comment activer la fonction avancée de lignes de référence optimales, dans la console du système 110/150.

Activation Fonctions avancées

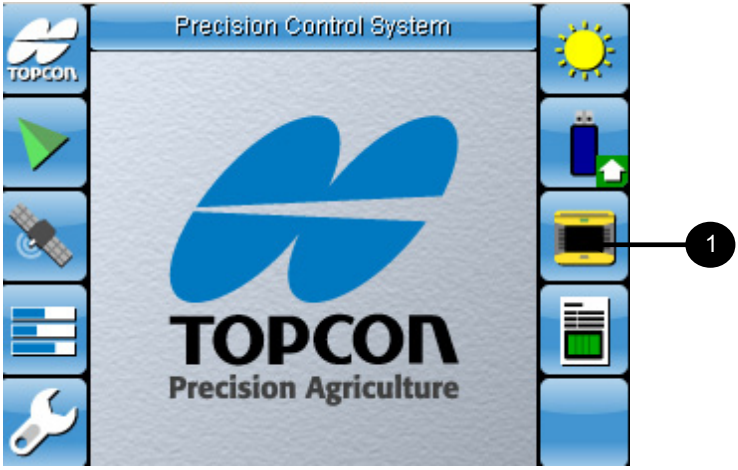


Figure I-1. Écran principal

1. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Feature (sélectionner la fonction).***

Figure I-2. Écran Select Feature (sélection de fonction) 1

2. Sélectionner la **flèche vers le bas** jusqu'à l'affichage de l'écran de la figure I-3.

Figure I-3. Écran Select Feature (sélection de fonction) 3

3. Sélectionner **Advanced Features (fonctions avancées).**

4. Sélectionner pour activer (ou désactiver) **les fonctions avancées.**

Figure I-4. Écran d'enregistrement de fonction

5. Saisir les 3 numéros d'enregistrement à dix chiffres.

6. Sélectionner après avoir saisi les numéros d'enregistrement pour déverrouiller les **fonctions avancées.**

NOTICE *AVIS*

S'adresser à votre concessionnaire le plus proche si vous avez besoin d'assistance pour l'enregistrement de vos fonctions avancées.

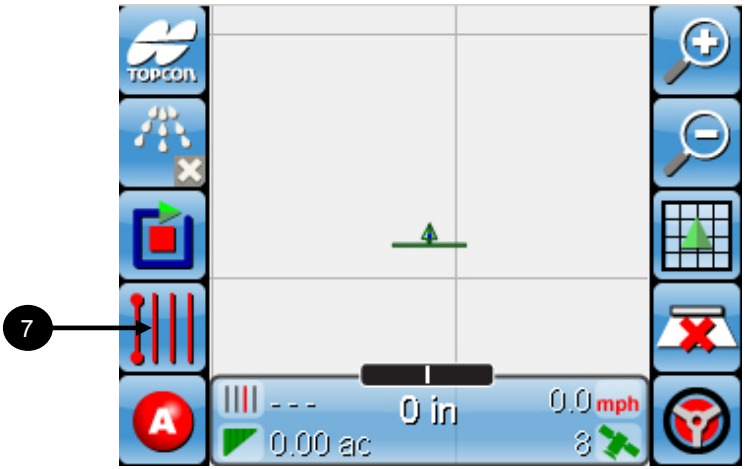


Figure I-5. Accès à l'écran Select Guidance Pattern (sélection de motif de guidage)

7. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Select Guidance Pattern (sélection du motif de guidage).***

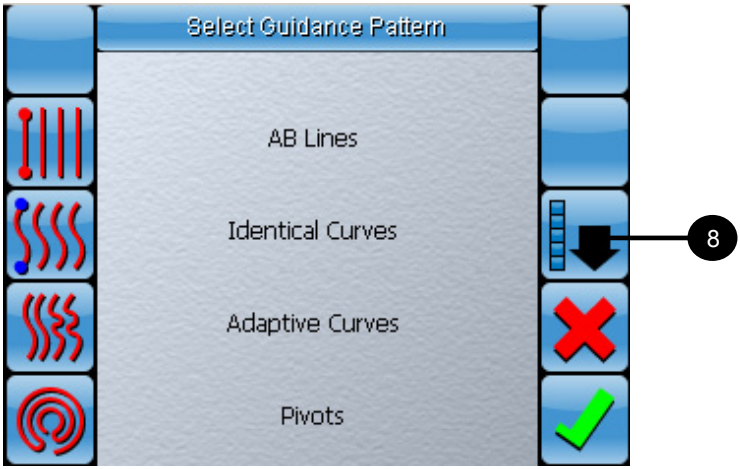


Figure I-6. Accès à l'écran Advanced Features (fonctions avancées)

8. Sélectionner pour accéder à l'écran ***Advanced Features (fonctions avancées)***

Fonctions avancées

Figure I-7. Écran Advanced Features (fonctions avancées)

Lorsque les fonctions avancées sont activées, le chemin du véhicule peut être enregistré et cette information peut être exportée sous forme de fichier de forme pour analyse et utilisation futures. Il existe 3 options disponibles à l'écran Advanced Features (fonctions avancées) qui sont expliquées aux chapitres suivants.

Les lignes de référence optimales sont des lignes parallèles qui sont générées sur base des lignes de référence conçues. Chacune de ces lignes est espacée conformément à la largeur d'équipement paramétrée dans la console.

Ces lignes de référence sont créées en utilisant un logiciel externe et enregistrées sous forme de fichier de forme qui est ensuite chargé dans la console.

Une fois que les lignes de référence optimales sont chargées, un utilisateur peut commencer la sélection des lignes pour effectuer l'ensemencement. Chaque fichier qui est chargé peut présenter des lignes multiples qui peuvent être sélectionnées.

Chargement des lignes de référence optimales

Les fichiers de forme de ligne de référence optimale peuvent être transférés et chargés sur la console par la méthode suivante :

1. Créer un dossier dans votre clé USB et le nommer « lignes optimales ».

2. Créer un sous-dossier et y sauvegarder les 3 fichiers avec les extensions (.dbf, .shp, .shx). Ces 3 fichiers doivent tous avoir le même nom de fichier.

3. Renommer le dossier pour qu'il ait le même nom exact que celui des 3 fichiers. Il est très important d'assurer que la console soit capable de détecter les fichiers afin qu'ils puissent être chargés dans la console.

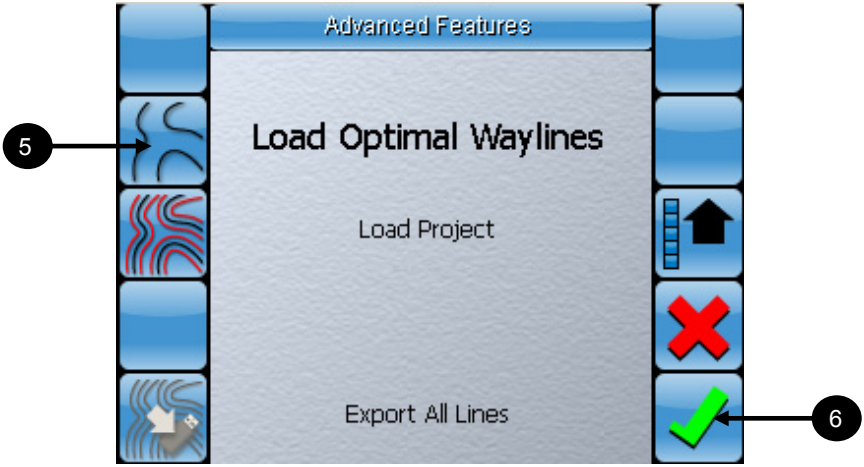


Figure I-8. Sélection de chargement de lignes de référence optimales

4. Introduire la clé USB dans la console.

5. Sélectionner **Load Optimal Waylines (charger les lignes de référence optimales)** .

6. Sélectionner pour confirmer.

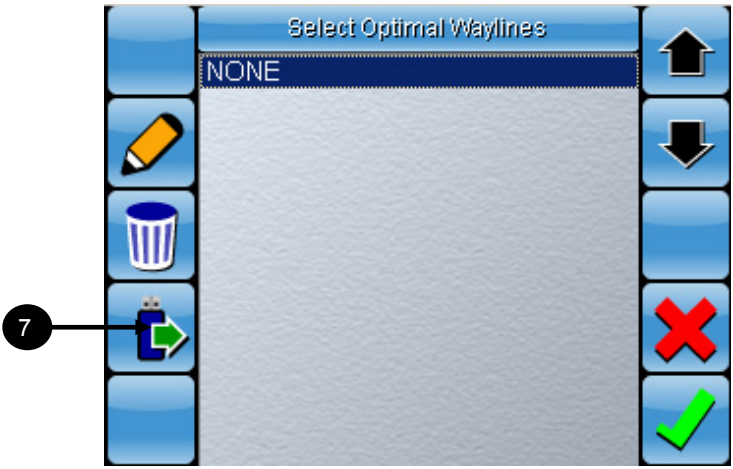


Figure I-9. Sélection de l'écran Optimal Waylines (lignes de référence optimales)

7. Sélectionner pour importer les fichiers à partir de la clé USB.

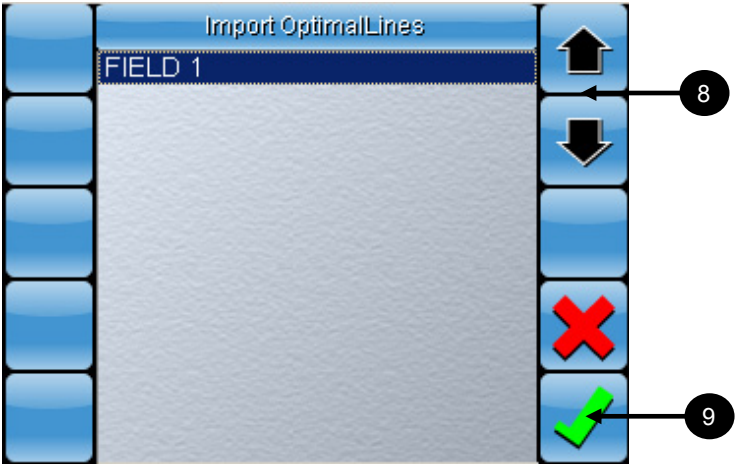


Figure I-10. Écran Import Optimal Waylines (importation de lignes de référence optimales)

8. Utiliser les flèches vers le **haut** et le **bas** pour sélectionner le fichier que vous désirez importer.

9. Sélectionner pour confirmer.

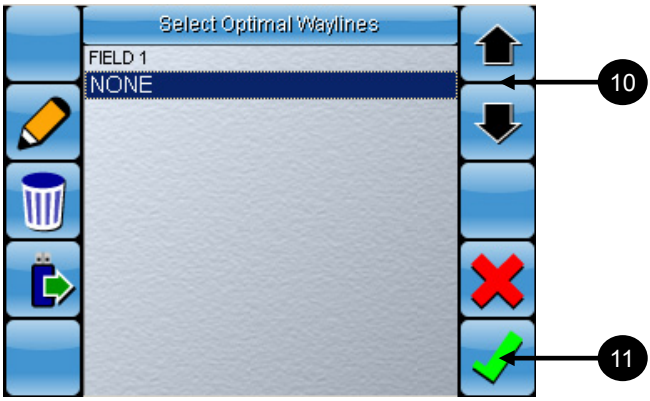


Figure I-11. Lignes de référence optimales importées dans la console

10. Utiliser les flèches vers le **haut** et le **bas** pour sélectionner le fichier que vous venez d'importer.
11. Sélectionner pour confirmer. L'écran de guidage principal s'affiche avec les fichiers sélectionnés.

Figure I-12. Lignes de référence optimales importées dans la console

Dans l'illustration plus haut, la ligne de référence optimale active est représentée par la ligne noire entre les points A et B. La ligne rouge parallèle est tracée aux distances incrémentielles paramétrées relatives à la ligne de référence optimale active. Ces lignes représentent les rangées d'ensemencement le long desquelles le véhicule se déplace. La ligne bleue représente les autres lignes de référence optimales qui peuvent être sélectionnées.

Figure I-13. Sélectionner parmi les lignes de référence optimales disponibles.

12. Vous pouvez sélectionner parmi les lignes de référence optimales disponibles en utilisant le bouton de sélection . Une pression sélectionne la ligne disponible suivante. Deux pressions rapides sélectionnent la ligne sélectionnée précédemment.

Pendant l'ensemencement, un fichier séparé est créé qui peut ensuite être exporté et utilisé pour créer un fichier de projet lors d'une moisson ultérieure.

Chargement de projet

Les projets sont des fichiers au format de forme qui affichent toutes les lignes de travail de véhicule. Lorsqu'un projet est chargé, tous les itinéraires sont prédéfinis et aucune nouvelle ligne parallèle n'est créée.

En mode de projet, le système fonctionne comme dans le mode de chargement des lignes de référence optimales. Le système génère un second fichier avec toutes les lignes. Le fichier planifié peut ensuite être vérifié par rapport au fichier effectué.

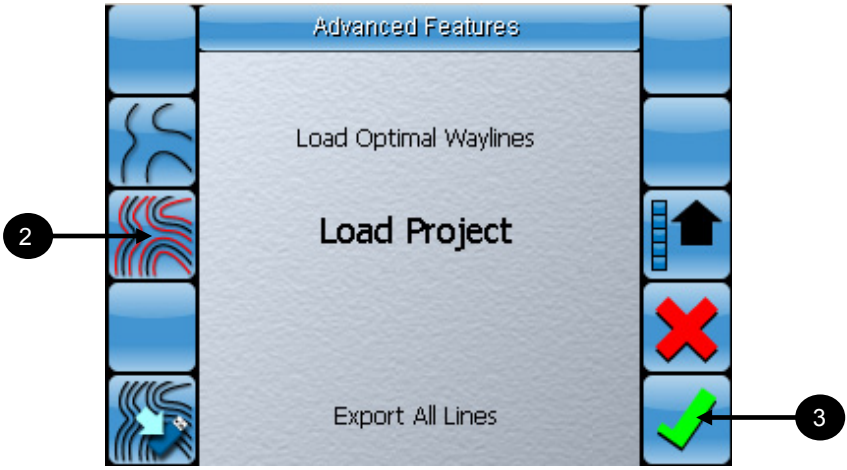


Figure I-14. Sélectionner Load Project (chargement de projet)

1. Introduire une clé USB contenant le fichier de forme du projet.
2. Sélectionner **Load Project (chargement de projet)** .
3. Sélectionner pour confirmer.

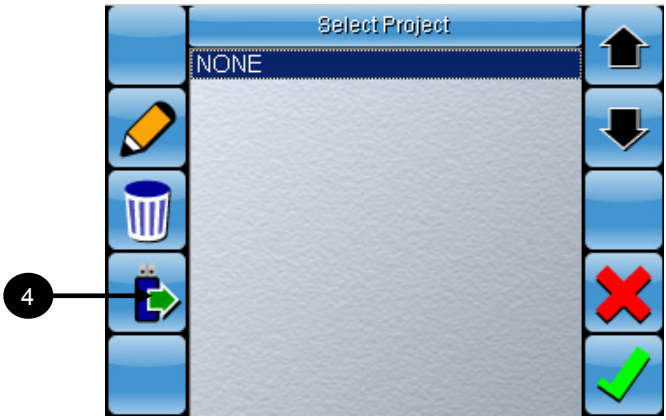


Figure I-15. Écran Select Project (sélection de projet)

4. Sélectionner pour importer les fichiers depuis la clé USB.

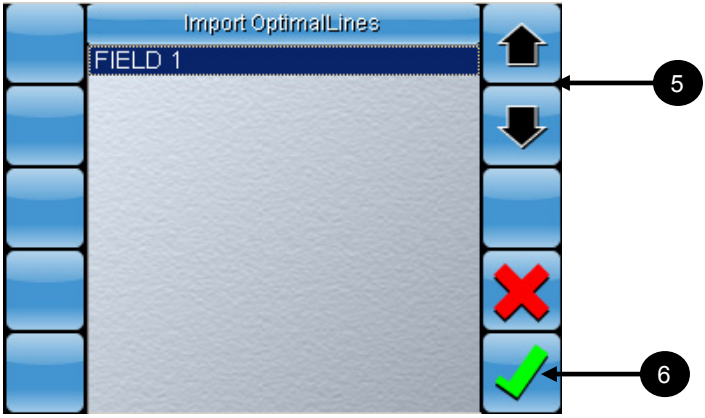


Figure I-16. Écran Import Optimal Lines (importation des lignes optimales)

5. Utiliser les flèches vers le **haut** et le **bas** pour sélectionner le fichier que vous désirez importer.

6. Sélectionner pour confirmer.

Figure I-17. Fichier de projet importé dans la console

7. Utiliser les flèches vers le **haut** et le **bas** pour sélectionner le fichier que vous venez d'importer.

8. Sélectionner pour confirmer. L'écran de guidage principal s'affiche avec les fichiers sélectionnés.

Figure I-18. Projet importé dans la console

Le projet est chargé dans l'écran de guidage principal. La ligne la plus proche du véhicule est surlignée en rouge.

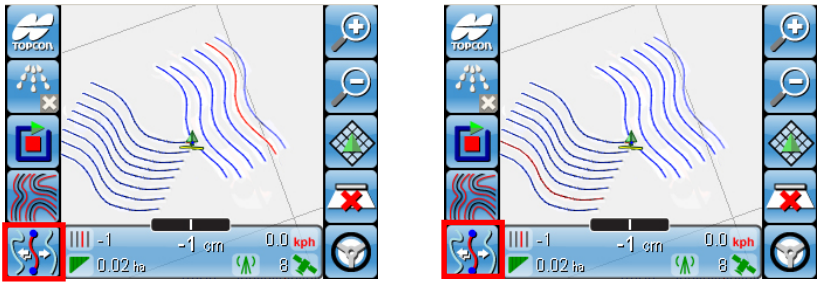


Figure I-19. La ligne sélectionnée est surlignée en rouge.

Vous pouvez sélectionner parmi les lignes disponibles en utilisant le bouton de sélection de ligne de référence . Une pression sélectionne la ligne disponible suivante. Une double pression rapide sélectionne la ligne sélectionnée précédemment.

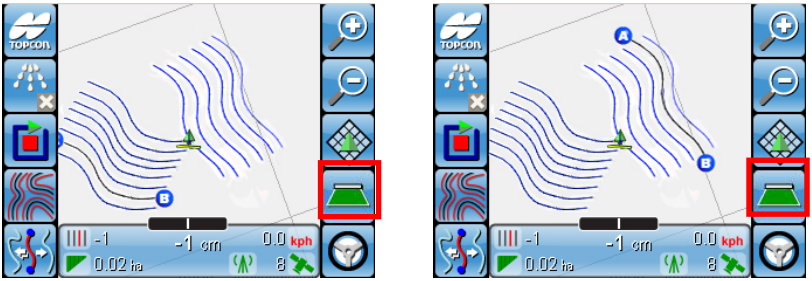


Figure I-20. Une pression sur le bouton de cartographie de couverture confirme une ligne sélectionnée.

Lorsqu'une ligne est sélectionnée, appuyer sur le bouton de cartographie de couverture pour confirmer et activer la ligne. Une fois activée, la ligne devient une ligne AB noire que vous pouvez ensuite suivre. La direction automatique peut uniquement être engagée sur les lignes qui sont actives.

NOTICE *AVIS*

Si vous ne confirmez pas une ligne que vous avez sélectionnée dans les 5 secondes, cette ligne la plus proche de votre position est sélectionnée à nouveau par défaut. En outre, vous ne pouvez confirmer la sélection d'une ligne qui se trouve à plus de 50 m de la position actuelle de votre véhicule.

Pendant la récolte, un fichier séparé est créé qui peut ensuite être exporté et utilisé pour une analyse ultérieure.

Exportation de toutes les lignes

Figure I-21. Exportation de toutes les lignes vers la clé USB

Cette option vous permet d'exporter les données du chemin de cartographie de couverture depuis la console au format de fichier de forme. Ceci peut être utilisé à la fin d'une tâche quelconque de lignes de référence optimales, d'une tâche de projet ou d'une tâche normale pendant laquelle la cartographie de couverture était activée.

Trois fichiers portant le même nom mais des extensions différentes (dbf, shp, shx) sont générés dans la clé USB. Ces fichiers sont enregistrés dans un dossier généré automatiquement nommé « AsDrivenShapefiles » dans la clé USB.

1. Pour exporter vos données de cartographie de couverture, introduire une clé USB dans la console et sélectionner le bouton d'exportation vers la clé USB.

2. Sélectionner pour confirmer.

Une fois l'exportation confirmée, déposer la clé USB de la console.

Annexe J
Liste des alarmes

Ceci est une liste de toutes les alarmes sur la console avec leur description.

Alarme	Description
Désengagement	Ceci est déclenché lorsque la direction a été désengagée par une entrée autre que de console. Ceci inclut la perte de satellites, la perte de la ligne de guidage et la rotation manuelle du volant de direction.
Fin de rangée	Ceci est déclenché lorsque soit la fin de rangée, soit la première distance, soit la seconde distance est dépassée.
Échec de capteur de débit	Cette alarme est déclenchée si l'élément maître est mis en marche, qu'une vitesse au sol est présente et qu'au moins une section est mise en marche, et qu'il n'existe pas d'impulsions de capteur de débit reçues.
Pas de communication de pulvérisateur	Ceci est déclenché si la fonction de pulvérisateur est activée mais que la console est incapable de communiquer avec l'ECU de pulvérisateur.
Pas de vitesse au sol	Cette alarme est déclenchée si le commutateur maître est tourné et qu'il n'existe pas de vitesse au sol.
Pression élevée	L'alarme de pression élevée indique que l'entrée de signal de pression a dépassé le paramétrage du point d'alarme. En cas de paramétrage correct, ceci indique habituellement un blocage, des flèches à l'arrêt alors qu'elles devraient être en marche ou une vitesse de pulvérisateur trop élevée.
Basse pression	La cause la plus fréquente de cette alarme est un réservoir vide. Avec les débits minima paramétrés pour les gicleurs, le débitmètre et la pression, cette alarme se manifeste uniquement en cas de panne de pompe ou de tuyauterie ou en cas de réservoir vide.

Taux incorrect	C'est une alarme de pulvérisateur qui indique que le pulvérisateur est en mode automatique et que le taux cible n'est pas atteint.
Réservoir vide	Cette alarme indique simplement que le volume calculé a atteint zéro. Si le réservoir n'est pas vide, le système continue à fonctionner étant donné que le volume utilisé continue à s'accumuler et que le volume de réservoir est une valeur négative.
Bas niveau de réservoir	Cette alarme avertit que le réservoir sera bientôt vide.

Index

Index

Symboles

9-32 vdc 5-7

A

Accrochage à distance 5-6
AGE-1 B-1
AGE-2 B-1
Alimentation 5-7
  bouton 6-1
AsDrivenShapefiles I-14

B

Barre lumineuse 4-1
boulons 5-2
Bravo Link H-1, I-1

C

Cartes appliquées 8-12
Cartographie
  Application 3-2
  Couverture 3-2
  Limite 3-2
Clé Allen 5-2
COMMUTÉ 6-7
Configuration GPS 5-4
Connecteur électrique à emboîter 5-6
Connecteur GPS DB9 5-4
Connecteur gris 4-2
Console de montage 5-2
Coordonnées rectangulaires direction O-E et S-N 6-41
Courbes 9-1
Création de limite 6-8

D

Déplacement (Nudge) 6-19, 9-28, 9-29
Détection de couverture
  Paramétrage 6-39
DGPS 3-1
Diagnostics 6-58
Dimensions d'enveloppe C-2
Direction avec guidage 9-31

E

Écran d'avertissement 6-2
Écran Guidance (guidage) 6-5
Écran principal 6-6
EGNOS 6-50
EGNOS (mode test) 6-50
Emplacement GPS A-7
Équipement
  Paramétrage 6-28
Exportation de toutes les lignes I-14

F

Faisceau
  Alimentation/CAN 4-2
  Cartographie d'accrochage à distance 4-2

Faisceau d'alimentation/CAN
connectivité 4-2
numéro de pièce 4-2
Faisceau de cartographie d'accrochage à distance
connectivité 4-2
numéro de pièce 4-2
Faisceau GPS AGE-1 4-3
connectivité 4-3
numéro de pièce 4-3
Faisceau GPS AGE-2
connectivité 4-3
Faisceau GPS universel 4-3, B-2
connectivité 4-3
numéro de pièce 4-3
FH915 G-4
fichier de forme I-14
fichiers de forme I-6
.dbf I-6
.shp I-6
.shx I-6
Fil d'applicateur, tension 5-6
Flottement RTK 6-42
Fonctions avancées 2-2, I-1, I-2, I-5
Fonctions du système 110/150 1-1

G

GPS 3-1
Antenne
Hauteur 6-32
Paramétrage d'emplacement 6-31
Sélection 6-49
Diagnostics G-12
Emplacement de direction 6-31
information 6-48
Paramétrages 6-41
pas de signal 6-3
Précision 6-42
Récepteur
Autre 6-42
Vitesse 6-42
Guidage 3-1, A-2

H

HP 3-1

I

Icône GPS G-12, G-13
Icônes de clavier alphanumérique A-10
Icônes de patin numérique A-9
Icônes génériques A-8
Icônes Select Boundary (sélection de limite) - Boundary Offset (déport de limite) A-6
Identification de réseau G-3, G-6
Importation
Clé USB 10-1, 10-3, 11-1
Information sur la réglementation des communications 1

K

Kinetic en temps réel 3-1
Kit R130 B-2
Kits d'accessoire B-2

L

Langue
Sélection 6-27
Latitude 6-42
Ligne 6-15
Lignes AB 9-17
Lignes de référence optimales I-1, I-5, I-8, I-9, I-10

Chargement I-6
Lignes optimales 2-2, I-6
Limite
Déport 7-7
Rappel 7-9
Sauvegarde 7-6
Longitude 6-42

M

MANUEL 6-7
Mémoire système 6-58
Mode de diode
Conduite à l'écart 6-37
Conduite en direction 6-37
Mode différentiel 6-42
Mode diurne 6-60
Mode nuit 6-60
Modes de courbe adaptative 9-10
Couverture déclenchée 9-10
Fin de rangée manuelle 9-13
Reconnaissance de virage en U 9-15
Monture de barre lumineuse
À distance 6-38
Console en position de marche 6-38
Monture RAM 4-4
base 4-4
bille de déverrouillage 5-1
monture à bille 5-1
fixation au PCS100 5-2
serrer la connexion 5-3
motif de guidage 6-13
Motif de guidage 6-13
Lignes AB 9-17
Motif de guidage de sélection A-6
Motifs de guidage 9-1
Courbes 9-1
Courbes adaptatives (système 110) 9-5
Courbes adaptatives (système 150) 9-10
Courbes identiques 9-1
Lignes AB 9-17
Pivot 9-21
Rappel 9-25
MSAS 6-50

N

Nord vers le haut 6-11

O

Omnistar 6-50, 6-52
OmniSTAR VBS 3-1

P

Paramétrage 5-1, A-4, A-5
Montage 5-1
Paramétrage d'antenne externe 6-44
Déport avant 6-44
Déport du côté droit 6-45
Hauteur d'antenne 6-45
Type d'antenne 6-44
Paramétrage de barre lumineuse
Écran 6-34
Espacement de diode 6-35
Mode de diode 6-37
Monture de barre lumineuse 6-38
Valeur d'espacement de diode spécifique 6-36
Paramétrage de guidage 6-20
Paramétrage d'équipement A-7
Paramétrage des unités et de l'heure 6-26

Paramétrages GPS A-4, A-5
Perspective 6-12
Pièces détachées B-1
Pièces génériques B-1
Pivot 9-21
Pivots 6-13, 6-19
Polarité inverse 5-7
Port série
  Paramétrage 6-43
Projet
  Chargement I-10

R

Rappel
  Tâche 8-6
Rapport de couverture
  Création 8-9
Reprogrammation 6-61
RS-232 6-42
RTK 3-1

S

Saisir les notes 6-57
Sauvegarde
  Clé USB 10-1, 11-1
Sauvegarde sur la clé USB 6-56
SBAS 6-42
Schéma de tracteur D-1
Sélection de fonction I-1
Sélection de limite
  Accès 6-57
Spécifications de produit C-1
Spécifications électriques C-1
Spécifications environnementales C-2
Spécifications physiques C-1
Système 110/150
  Console 4-1
  Écran principal 6-4
  Kit 4-1
Système 110/150 principal A-1

T

Tâche
  Effacer l'élément actuel 6-56
  Paramétrage 6-55
  Rappel 8-6
Tâches A-6
taux de Baud 6-45
Témoins de cartographie ON/OFF (marche/arrêt) 6-6

U

Unités A-8
Unités GPS d'autres marques 5-4

V

VBS 6-50
virage en U 9-16
Vue en hauteur 6-11
Vue en perspective 6-11

W

WAAS 3-1, 6-50

Z

Zone 6-42
Zoom vers l'extérieur 6-10
Zoom vers l'intérieur 6-10

Remarques :

Remarques :